INHALT

ALLGEMEINE INFORMATIONEN..... 4
TECHNISCHE INFORMATIONEN..... 5
INFORMATIONEN ZUR SICHERHEIT 9
EINBAU 11
EINSTELLUNGEN 27
GEBRAUCH UND BETRIEB 29
PROGRAMMIERTE WARTUNG 48
STÖRUNGEN, URSACHEN
UND ABHILFEN 50
AUSWECHSELN DER KOMPONENTEN 55

STICHWORTVERZEICHNIS

A

Allgemeine Beschreibung des Geräts, 5
Aufladung der Batterien nach langer Untätigkeit, 44
Austauschen der Klinge, 61
Auswechselung der Batterien der Fernbedienung, 62
Automatischer Stopp des Roboters, 39

B

Batteriewechsel, 56
Beim ersten Gebrauch die Batterien aufladen, 27
Beschreibung der Bedienungselemente des Roboters, 30
Beschreibung der Fernbedienung, 31

D

Display-Anzeige in der Arbeitsphase, 42

E

Eingabe des Passworts, 42
Einstellung der Schnitthöhe, 28
Einstellung des Regenssensors, 29

G

Gebrauchsempfehlungen, 29

I

Identifikation des Herstellers, 4
Installation der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit, 20
Installation der Klinge, 23
Installation des Begrenzungsdrahts, 17
Installation und Anschluss der Batterien, 23

K

Kundendienstanforderung, 5

L

Längerer Betriebsstillstand und erneute Inbetriebnahme, 42

M

Manuelles Starten und Stoppen des Roboten (auf geschlossenen Flächen), 40

P

Planung der Installation der Anlage, 12
Programmierungsmodalität, 31

R

Ratschläge für den Gebrauch, 48
Reinigung des Roboters, 49

S

Sicherheit für Mensch und Umwelt in der Entsorgungsphase., 10
Sicherheitssignale, 11
Start des Roboters ohne Begrenzungsdraht, 41
Starten des automatischen Zyklus, 38
Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters, 39
Störungssuche, 50

T

Tabelle der Abstände der programmierten Wartung, 48
Technische Daten, 7

V

Verpackung und Auspacken, 11
Vorbereitung und Eingrenzung der Arbeitsflächen (Hauptfläche und Sekundärflächen), 14
Voreinstellung auf schnelle Rückkehr des Roboters in die Aufladestation, 19
Vorgaben zur Sicherheit, 9
Vorschriften für das Auswechseln von Teilen, 55

W

Wichtige Hinweise zur Wartung, 48

Z

Zerlegung des Roboters, 62
Zweck dieses Handbuchs, 4

D

C14150170O.fm

Die vollständige oder auszugsweise Reproduktion dieses Dokuments in irgendeiner Form ohne Genehmigung des Herstellers ist verboten. Der Hersteller ist um die ständige Verbesserung seines Produkts bemüht und behält sich daher das Recht vor, dieses Dokument jederzeit zu ändern, solange dies keine Gefährdung der Sicherheit mit sich bringt. © 2002 - Textautoren, Abbildungen und grafische Gestaltung: IDM esperti in comunicazione tecnica - Forlì - Bei der vollständigen oder auszugsweisen Reproduktion von Texten ist der Autor zu nennen.

ZWECK DIESES HANDBUCHS

Vorliegendes Handbuch ist integraler Bestandteil des Gerätes. Es wurde vom Hersteller konzipiert, um Personen, die zu dessen Handhabung autorisiert sind, während der gesamten vorgesehenen Lebensdauer des Produktes die erforderlichen Informationen zur Verfügung zu stellen.
Neben einer zweckmäßigen Handhabung müssen die Bedienungspersonen, für die diese Informationen bestimmt sind, dieses Handbuch aufmerksam durchlesen und sich strikt an die darin enthaltenen Anleitungen halten
Diese Informationen werden vom Hersteller in Originalsprache (Italienisch) geliefert und können in andere Sprachen übersetzt werden, um die gesetzliche und/oder kaufmännische Anforderungen zu erfüllen.
Indem Sie der Lektüre dieser Informationen etwas Zeit widmen, lassen sich Gefahren für die Gesundheit und Sicherheit von Personen sowie wirtschaftliche Schäden vermeiden.
Weist auf besonders wichtige technische Informationen hin, die nicht vernachlässigt werden dürfen.
Einige in diesem Handbuch aufgeführten Informationen und Abbildungen könnten nicht vollständig den in Ihrem Besitz befindlichen Produkten entsprechen. Dies beeinträchtigt jedoch deren Funktion nicht.
Der Hersteller behält sich das Recht vor, ohne Verpflichtung zur vorherigen Benachrichtigung Änderungen vorzunehmen.
Um einige Textabschnitte von besonderer Bedeutung hervorzuheben, oder um einige wichtige Angaben zu markieren, wurden einige Symbole verwendet, deren Bedeutung nachstehend beschrieben wird.

Gefahr - Achtung

Weist auf Situationen ernster Gefahr hin, die bei Nichtbeachten die Gesundheit und Sicherheit von Personen ernsthaft in Gefahr bringen können.

Vorsicht

Weist darauf hin, dass angemessene Verhaltensweisen erforderlich sind, um die Gesundheit und die Sicherheit von Personen nicht zu gefährden und keine wirtschaftlichen Schäden zu verursachen.

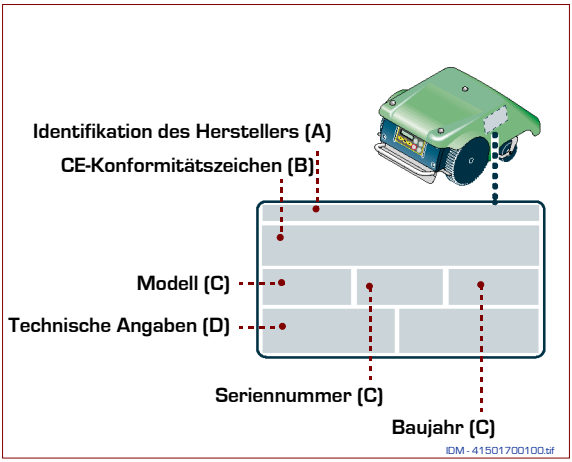
Wichtig

Weist auf besonders wichtige technische Informationen hin, die unbedingt beachtet werden sollten.

IDENTIFIKATION DES HERSTELLERS

Das dargestellte Kennschield ist direkt am Gerät angebracht. Es enthält alle zur Betriebssicherheit unabdingbaren Bezüge und Hinweise.

A) Kenndaten des Herstellers
B) CE Konformitätszeichen.
C) Modell/Seriennummer/ Baujahr.
D) Technische Daten



C1416170O.fm

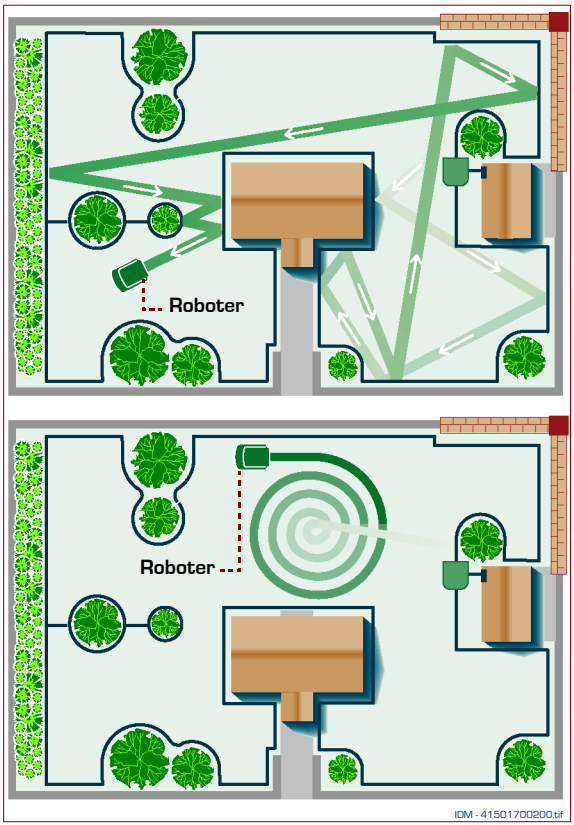
KUNDENDIENSTANFORDERUNG

Geben Sie bei jeder Anfrage an den Technischen Kundendienst die auf dem Typenschild eingetragenen Daten, die ungefähren Betriebsstunden sowie die Art der eingetretenen Störung an.

TECHNISCHE INFORMATIONEN

ALLGEMEINE BESCHREIBUNG DES GERÄTS

Die Maschine Wiper Runner ist ein Roboter, der für das automatische Mähen von Rasen und Wiesen innerhalb von Garten- und Wohnanlagen zu jeder Tageszeit entwickelt und hergestellt wurde. Der Roboter ist klein, kompakt, geräuscharm, wasserdicht und leicht transportierbar.



Je nach den verschiedenen Eigenschaften der zu mähenden Fläche kann der Roboter auf die Bearbeitung auf mehreren Bereichen programmiert werden: auf einer Hauptfläche und zusätzlich auf einer oder zwei Sekundärfläche.

In der Betriebsphase mäht der Roboter die durch den Begrenzungsdraht und/oder Abgrenzungen (Zäune, Mauern usw.) begrenzten Flächen.

Wenn der Roboter den Begrenzungsdraht erfasst oder auf ein Hindernis trifft, ändert er seine Bahn zufällig und kehrt er seine Fahrtrichtung um.

Das Funktionsprinzip ("random") besteht darin, dass der Roboter automatisch den ganzen begrenzten Rasen mäht (siehe Abbildung).

Die Rasenfläche, die der Roboter mähen kann, hängt von verschiedenen Faktoren ab.

- Modell des Roboters und Typ der installierten Batterien.
- Eigenschaften der Fläche (unregelmäßige Begrenzung, ungleichmäßige Fläche, Unterteilung des Bereichs, usw.).
- Beschaffenheit des Rasens (Grastyp und -Höhe, Feuchtigkeit, usw.).
- Zustand der Klinge (mit effizienter Schärfe, ohne Grasreste und Verkrustungen usw.).

Der Roboter Wiper Runner wurde in den Versionen RUNNER, RUNNER XP und RUNNER XK hergestellt.

Version Runner: Grundmodell, das Flächen bis zu 1500 m^2 mähen kann. Auf Anfrage kann dieses Modell mit zwei Bleibatterien oder mit einer Lithiumbatterie ausgestattet werden.

Version Runner XP: Dieses Modell kann Flächen bis zu 2600 m^2 mähen. Auf Anfrage kann dieses Modell mit zwei Lithiumbatterien ausgestattet werden, die das Mähen von Flächen bis zu 3000 m^2 ermöglichen.

Version Runner XK: Dieses Modell kann Flächen bis zu 3000 m^2 mähen. Es ist mit zwei Lithiumbatterien, Fernbedienung und Sensor für die Erfassung von "Rasen gemäht" versehen.

Alle Modelle verfügen über einen Sensor, der im Fall von Regen die Schneideklinge stoppt und den Roboter in die Aufladestation zurückführt.

Auf Anfrage können die Modelle mit potenziertem Sender, EMI-Filter, Stromschutzkasten und elektronischem Alarm ausgestattet werden.

Für nähere Einzelseiten siehe Tabelle der technischen Daten.

Jeder Roboter verfügt über ein Passwort, damit der Gebrauch im Falle eines Diebstahls verhindert wird.

Beim Kauf des Roboters besteht das vom Hersteller eingegebene Passwort aus vier Nummern (0000).

Für die Personalisierung des Passworts siehe "Programmierungsmodalität" (§ "Eingabe des Passworts").

Hauptsächliche Organe

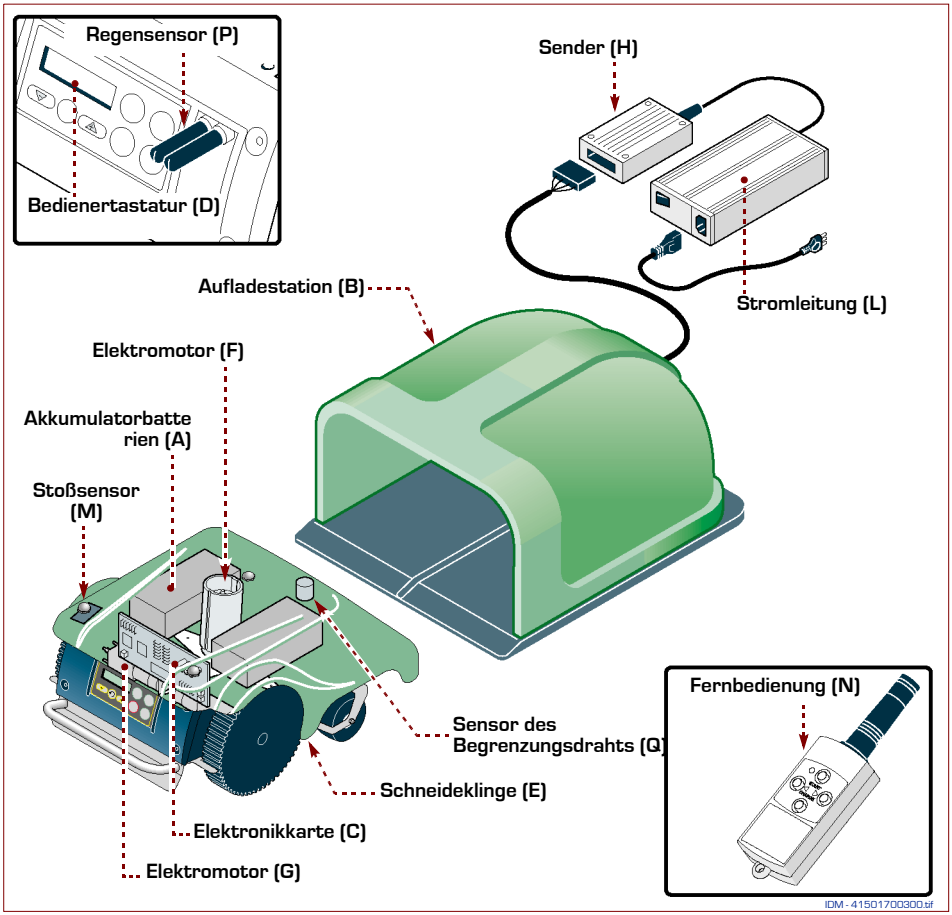
- **Akkumulatorbatterien (A)**: Speisen die Motoren der Klingen und des Radantriebs.
  Der Roboter wird mit einer Bleibatterie oder mit einer oder zwei Lithiumbatterien geliefert, die eine längere Betriebsdauer gewährleisten.
- **Aufladestation (B)**: dient zur Aufladung oder zur Bewahrung der Aufladung der Batterien **(A)**.
- **Elektronikkarte (C)**: Kontrolliert die Automatikfunktionen des Roboters.
- **Bedienertastatur (D)**: Dient zur Einstellung und zur Anzeige der Betriebsmodalitäten des Roboters.
- **Schneideklinge (E)**: Führt das Mähen des Rasens durch.
- **Elektromotor (F)**: Treibt die Schneideklinge an **(E)**.
- **Elektromotor (G)**: ein Elektromotor treibt die Antriebsgruppe des rechten Rads an, während der andere Elektromotor die Antriebsgruppe des linken Rads antreibt.
- **Sender (H)**: Sendet das Signal an den Begrenzungsdraht.
- **Speisegerät (L)**: Speist (mit Niederspannung) den Strom der Batterien.

Wichtig

Das Speisegerät (L) variiert nach Typ der installierten Batterien (Blei- oder Lithiumbatterien).

- **Stoßsensor (M)**: erfasst den Stoß des Roboters gegen ein Hindernis und ändert die Bahn zufällig.
- **Fernbedienung (N)**: Dient zur Fernüberwachung der Roboterfunktionen.
- **Regensensor (P)**: erfasst den Regen und aktiviert die Rückkehr des Roboters in die Aufladestation **(P)**.
- **Sensor (Q)**: erfasst den Begrenzungsdraht und aktiviert die zufällige Bahnänderung.

C14150700.fm



D

TECHNISCHE DATEN

Beschreibung		*Modell*		
		RUNNER	*RUNNER XP*	*RUNNER XK*
Messer 4 mit Schneiden	(mm)	220	290	290
Schnittgeschwindigkeit	(m/min)	25	25	25
Schnitthöhe	(mm)	20-60	20-60	20-60
Max. Neigung der zu mähenden Fläche		27°		
Elektromotoren	(V)	cc (24V)	cc (24V)	cc (24V)
Abmessungen (Basis x Höhe x Tiefe)	(mm)	610x410x265	610x410x265	610x410x265
Gewicht des Roboters (ohne Batterie)	(kg)	9,2	9,2	9,2
Betriebstemperatur	Max	40°	40°	40°

C141501700.fm

Beschreibung		Modell		
		RUNNER	RUNNER XP	RUNNER XK
Typ der Akkumulatorbatterie-Ladung				
Akkumulatorbatterien (Blei)	(V/A)	27,6V - 4A	-	
Akkumulatorbatterien (Lithium)	(V/A)	29,3V - 4A	29,3V - 4A	29,3V - 4A
Max. Fläche, die gemäht werden kann				
Roboter mit zwei Bleibatterien (12V-12A)	m^2	1500	-	-
Roboter mit zwei Lithiumbatterien (25.2V-6A)	m^2	1500	2600	-
Roboter mit zwei Lithiumbatterien (25.2V-6A)	m^2	-	3000	3000
Elektroeigenschaften				
Speisegerät (für Bleibatterie)		Klasse 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Sicherung 5x20 4A F (intern) 27,6 Vac Sicherung 5x20 10A F (auswechselbar) Wählschalter 115-230 Vac		
Speisegerät (für Lithiumbatterie)		Klasse 1 (Vin 115-230 Vac 50Hz) Sicherung 5x20 4A F (intern) 29,3 Vac Sicherung 5x20 10A F (auswechselbar) Wählschalter 115-230 Vac		
Abschnitt des (im Boden zu verlegenden) Begrenzungsdrahts	(mm)	ø1,5	ø1,5	ø1,5
Max. Länge des (ungefähren und auf der Grundlage einer regelmäßigen Begrenzung berechneten) Begrenzungsdrahts	(m)	600	600	600
Ausstattung				
(Patentiertes) sinusförmiges Umfangssignal		serienmäßig	serienmäßig	serienmäßig
Regensensor		serienmäßig	serienmäßig	serienmäßig
Intelligente Windung		nicht erhältlich	serienmäßig	serienmäßig
Regelung der Schneideklinge		nicht erhältlich	serienmäßig	serienmäßig
Sensor "Rasen gemäht" - Selbsttätige Programmierung (patentiert)		nicht erhältlich	nicht erhältlich	serienmäßig
Fernbedienung		auf Anfrage	auf Anfrage	serienmäßig
Alarm		auf Anfrage	auf Anfrage	serienmäßig
Kit für Arbeiten bei Neigungen über 27° (1)		auf Anfrage	auf Anfrage	serienmäßig
Begrenzungsdraht	(m)	100	150	150
Befestigungsnägel	(n°)	100	200	200

D

C14160700.fm

Beschreibung		Modell		
		RUNNER	RUNNER XP	RUNNER XK
Potenzierter Sender		auf Anfrage	auf Anfrage	auf Anfrage
Elektromagnetischer Interferenzfilter		auf Anfrage	auf Anfrage	auf Anfrage
Stormschutzkasten		auf Anfrage	a richiesta	a richiesta
Batterieaufladesatz (Winter oder lange Untätigkeit)		auf Anfrage	auf Anfrage	auf Anfrage
Räder mit "Spikesreifen"		auf Anfrage	auf Anfrage	auf Anfrage
Räder mit "geklauten" Reifen		auf Anfrage	auf Anfrage	auf Anfrage

(1) Wenn die Bodenbedingungen angemessen sind (fest, ohne zu große Vertiefungen, usw.), kann dank des Kits mit dem Roboter (innerhalb bestimmter Grenzen) über die zulässigen max. Neigungen hinaus gearbeitet werden.

INFORMATIONEN ZUR SICHERHEIT

VORGABEN ZUR SICHERHEIT

- Der Hersteller hat in der Entwicklungs- und Konstruktionsphase ein besonderes Augenmerk auf die Aspekte gerichtet, die Risiken hinsichtlich der Sicherheit und Gesundheit der mit der Maschine interagierenden Personen bedeuten könnten. Neben der Einhaltung der zuständigen gesetzlichen Vorschriften hat der Hersteller alle "Regeln der guten Konstruktionstechnik" befolgt. Zweck dieser Informationen ist es, den Anwender sensibel für die Vorbeugung jeglichen Risikos zu machen. Umsichtiges Arbeiten ist unverzichtbar. Die Sicherheit liegt auch in den Händen aller Bediener, die mit der Maschine interagieren.
- **Beim ersten Einsatz des Roboters sollten Sie das gesamte Handbuch aufmerksam lesen und sicherstellen, dass Sie alle darin enthaltenen Informationen, vor allem die zur Sicherheit, genau verstanden haben.**
- Lesen Sie die im mitgelieferten Handbuch enthaltenen, und die direkt an der Maschine angebrachten Anleitungen aufmerksam durch. Vor allem die Sicherheitsvorschriften sind strikt einzuhalten. Indem Sie der Lektüre dieser Informationen etwas Zeit widmen, lassen sich unerfreuliche Unfälle vermeiden; wenn etwas passiert ist, ist es immer zu spät, sich daran zu erinnern, was man hätte tun müssen.
- Führen Sie die innerbetriebliche Förderung und die Montage unter Einhaltung der vom Hersteller gelieferten Informationen durch, die direkt auf der Verpakkung, an der Maschine sowie in der Bedienungsanleitung angegeben sind.
- Achten Sie auf die Bedeutung der Symbole der angebrachten Schilder; ihre Form und Farbe haben sicherheitsrelevante Bedeutung. Die Schilder müssen stets lesbar gehalten, und die darauf angegebenen Informationen befolgt werden.
- Der Gebrauch des Rasenmähers ist nur jenen Personen erlaubt, die dessen Betriebsweise kennen und die das Handbuch zuvor gelesen und verstanden haben.
- Verwenden Sie die Maschine nur für die vom Hersteller vorgesehenen Einsatzbereiche Der nicht sachgemäße Einsatz der Maschine kann Risiken für die Sicherheit und Gesundheit von Personen sowie wirtschaftliche Schäden herbeiführen.
- Vor dem Einsatz des Rasenmähers sicherstellen, daß auf dem Rasen keine Gegenstände liegen (Spielzeug, Äste, Kleidungsstücke usw.).

D

C14150700.fm

- Während des Betriebs des Geräts ist zu gewährleisten, dass keine Risiken bestehen, insbesondere für Kinder, Haustiere und Gegenstände.
- Führen Sie nicht Hände oder Füße nicht unter das laufende Gerät, insbesondere im Bereich der Räder.
- Die installierten Sicherheitseinrichtungen dürfen nicht verändert, ausgeschaltet, beseitigt oder umgangen werden. Durch Missachtung dieser Vorschrift können ernste Gefahren für die Sicherheit und Gesundheit von Personen entstehen.
- Den Rasenmäher in einwandfreiem Zustand erhalten, indem die vom Hersteller vorgesehenen Wartungsarbeiten durchgeführt werden. Ein guter Wartungszustand führt zu besseren Leistungen und einer längeren Betriebslebensdauer.
- Vor der Durchführung der Wartungs- und Einstellarbeiten, die auch vom Benutzer durchgeführt werden können, wenn dieser über ein Minimum an technischem Wissen verfügt, ist der Rasenmäher von der Stromversorgung abzuschließen. Es sind jedoch in jedem Fall sämtliche notwendigen Sicherheitsmaßnahmen zu ergreifen, speziell wenn Arbeiten an der Unterseite des Rasenmähers durchzuführen sind. Die Anweisungen des Herstellers sind dabei zu befolgen.
- Die vom Hersteller vorgesehenen persönlichen Schutzmaßnahmen ergreifen und besonders, wenn man mit den Messern oder der Schnittscheibe in Kontakt kommt, Schutzhandschuhe tragen.
- **Vor dem Auswechseln der Batterie ist stets das Messer abzumontieren.**
- **Um die Elektro- und Elektronikkomponenten nicht irreversibel zu beschädigen, darf der Roboter nicht mit einem Hochdruckwasserstrahl gewaschen und weder teilweise noch komplett ins Wasser getaucht werden, da er nicht dicht ist.**
- Die Bediener, die die während der Lebensdauer des Roboters vorgesehenen Reparaturarbeiten durchführen, müssen genaue technische Kenntnisse, besondere Fähigkeiten und anerkannte Erfahrungen im Fachsektor aufweisen. Werden diese Anforderungen nicht erfüllt, können dadurch die Sicherheit und die Gesundheit der Personen beeinträchtigt werden.
- Alle Eingriffe, die in der Ladestation (Optional) durchgeführt werden müssen, sind bei abgezogenem Stromstecker durchzuführen.
- Ersetzen Sie stark abgenutzte Komponenten unter Verwendung von Originalersatzteilen, die Funktionstüchtigkeit des Geräts und das geforderte Sicherheitsniveau zu gewährleisten.

D

SICHERHEIT FÜR MENSCH UND UMWELT IN DER ENTSORGUNGSPHASE

Schadstoffe nicht in die Umwelt gelangen lassen; die Entsorgung muss unter Einhaltung der einschlägigen Gesetze erfolgen.

In Bezug auf die EU-Richtlinie über Elektro- und Elektronik-Altgeräte muss der Benutzer die Elektro- und Elektronikteile voneinander trennen und bei den dazu autorisierten Sammelstellen entsorgen oder dem Verkäufer bei einem neuen Kauf noch installiert aushändigen.

Alle Komponenten, die getrennt und auf besondere Weise entsorgt werden müssen, sind durch ein entsprechendes Zeichen gekennzeichnet.

Die widerrechtliche Entsorgung der Elektro- und Elektronik-Altgeräte wird durch das Gesetz des Landes bestraft, in dem der Verstoß festgestellt wird.

Gemäß der europäischen Richtlinien (2002/95/EG, 2002/96/EG, 2003/108/EG) wurde zum Beispiel auf dem italienischen Gebiet eine Gesetzesverordnung erlassen (Nr. 151 vom 25. Juli 2005), die eine Geldstrafe von € 2000÷5000 vorsieht.

Gefahr - Achtung

Die Elektro- und Elektronik-Altgeräte können gefährliche Substanzen enthalten und somit potentiell schädlich für die Umwelt und die Gesundheit des Menschen sein. Führen Sie also bitte die Entsorgung korrekt durch.

C14150700.fm

SICHERHEITSSIGNALE

Gefahrensignal: weist darauf hin, daß man sich den Messern nicht nähern darf, wenn der Rasenmäher in Betrieb ist.

Sicherheitssignal: verweist auf die Lektüre des Handbuchs vor dem Einsatz des Rasenmähers.

EINBAU

VERPACKUNG UND AUSPACKEN

Das Gerät wird zweckmäßig verpackt geliefert. Ziehen Sie das Gerät vorsichtig aus der Packung und überprüfen Sie die Unversehrtheit der Komponenten.

Auf der Packung sind alle für den Transport notwendigen Informationen wiedergegeben.

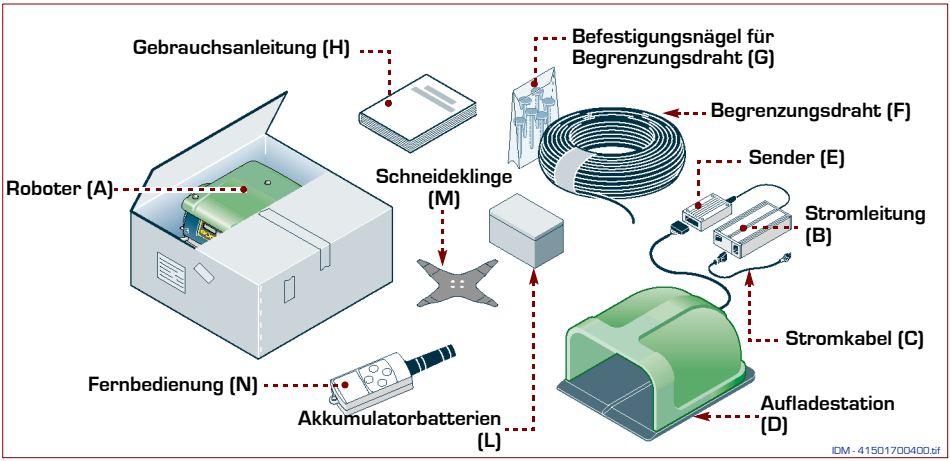
Inhalt der Verpackung

- Roboter **(A)**;
- Stromspeisegerät **(B)**
- Stromkabel **(C)**
- Aufladestation **(D)**
- Sender **(E)**
- Spule des Begrenzungsdrahts **(F)**
- Befestigungsnägel **(G)** für Begrenzungsdraht
- Gebrauchsanweisung **(H)**
- Lithium- oder Bleiakkumulatorbatterien **(L)**: die Menge der Batterien variiert nach Kaufantrag.
- Klinge **(M)**
- Fernbedienung **(N)** (nur für einige Versionen, siehe "Technische Daten").

Wichtig

Die Liste umfasst nur die serienmäßig gelieferten Komponenten. Die Menge und die Integrität der eventuell angeforderten Optionals überprüfen.

Das Verpackungsmaterial für zukünftigen Gebrauch aufbewahren.



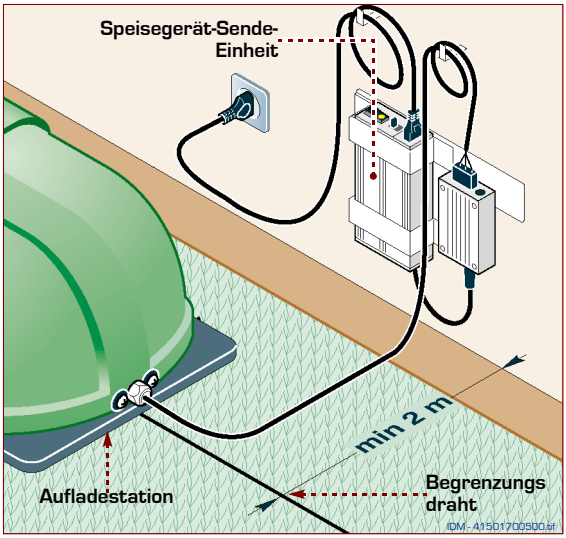
C141501700.fm

PLANUNG DER INSTALLATION DER ANLAGE

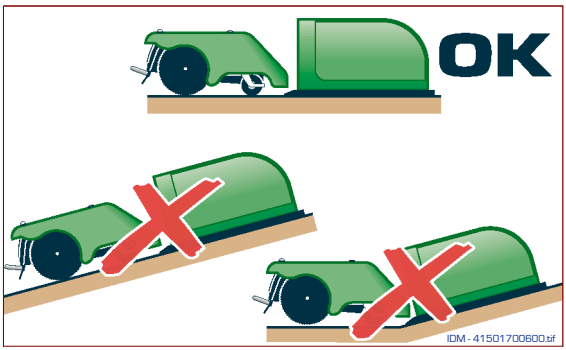
Die Installation des Roboters erfordert keine schweren Arbeiten, aber ein Mindestmaß an Vorplanung, um den besten Bereich für die Installation der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit festzulegen und den Verlauf des Begrenzungsdrahts zu markieren.

Bereich für die Installation der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit

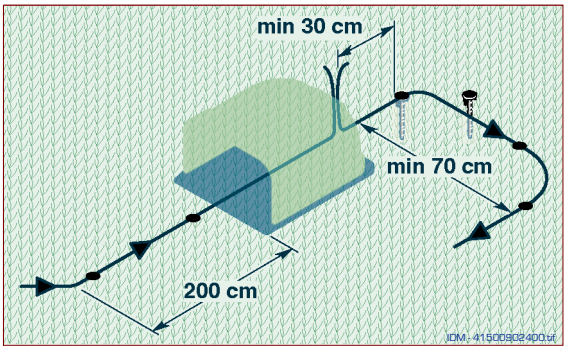
- Die Aufladestation und die Speisegerät-Sende-Einheit müssen in der Hauptarbeitsfläche und neben einander installiert werden.



- Die Aufladestation muss auf einer flachen und stabilen Fläche, die eine gute Dränung zur Vermeidung von Überschwemmungen garantiert, positioniert werden.



- Der Drahtteil am Eingang muss geradlinig und senkrecht zur Aufladestation um mindestens 2 m ausgerichtet sein und der Drahtteil am Ausgang muss um mindestens 30 cm von der Aufladestation entfernt sein; das ermöglicht ordnungsgemäßen Betrieb des Roboters.



C1416170700.fm

Wichtig

Damit der Roboter in die Aufladestation zurückkehren kann, muss sie in der Arbeitsfläche mit größeren Abmessungen (nachher "Hauptfläche" definiert) installiert werden.

- Sich vergewissern, dass die eventuellen Regner , die sich im Installationsbereich befinden, den Wasserstrahl in die Aufladestation nicht richten.
- Die Speisegerät-Sende-Einheit muss in einer luftigen, vor Witterungseinflüssen und direktem Sonnenlicht geschützten Position angeordnet sein.
- Die Speisegerät-Sende-Einheit darf nicht mit dem Boden oder feuchten Räumen in Kontakt kommen.

Vorsicht

Für die Durchführung des Elektroanschlusses muss im Installationsbereich eine Anschlussdose angeordnet werden. Sicherstellen, dass der Anschluss an das Stromnetz den diesbezüglich geltenden Vorschriften entspricht.

Wichtig

Es ist ratsam, die Einheit in einem Schrank für Elektrokomponenten (für außen oder innen) zu installieren, der sowohl gut durchlüftet sein sollte, damit die korrekte Luftzirkulation erhalten bleibt, als auch über ein Schlüsselschloss verfügen sollte.

Vorsicht

Es so regeln, dass der Zugriff auf die Speisegerät-Sende-Einheit nur dazu autorisierten Personen gestattet ist.

D

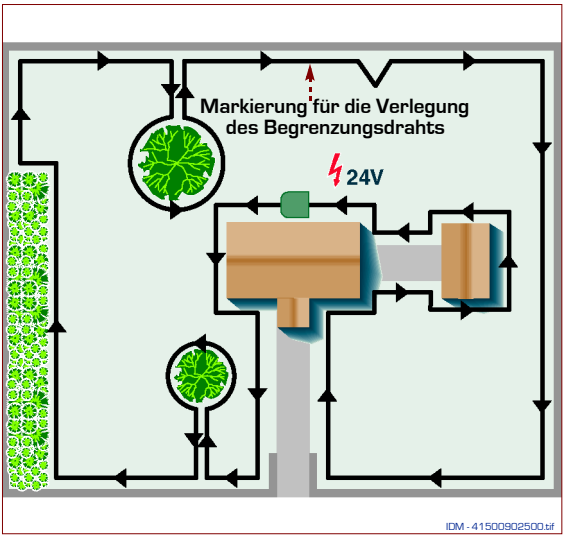
Festlegung des Verlaufs des Begrenzungsdrahts.

- Die gesamte Rasenfläche überprüfen und abwägen, ob es notwendig ist, sie in mehrere getrennte Arbeitsbereiche einzuteilen.
- Während der Verlegung des Begrenzungsdrahts muss die Drehrichtung um die Beete (gegen den Uhrzeigersinn) eingehalten werden.
- Die Begrenzungslinie der Hauptfläche, der eventuellen Sekundärflächen festlegen und die Vorgänge in der angegebenen Sequenz durchführen.

1-Vorbereitung und Eingrenzung der Arbeitsflächen (Hauptfläche und Sekundärflächen) (siehe Seite 14).

2-Installation des Begrenzungsdrahts (siehe Seite 17).

3-Installation der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit (siehe Seite 20).



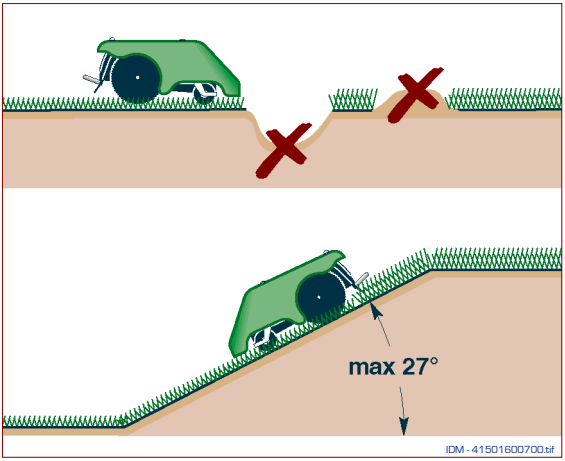
C14150170O.fm

VORBEREITUNG UND EINGRENZUNG DER ARBEITSFLÄCHEN (HAUPTFLÄCHE UND SEKUNDÄRFLÄCHEN)

Vorbereitung des zu mähenden Rasens

1-Überprüfen, dass der zu mähende Rasen gleichmäßig und ohne Löcher, Steine oder andere Hindernisse ist. Andernfalls diese beseitigen. Sollten einige Hindernisse nicht beseitigt werden können, müssen diese Bereiche entsprechend markiert werden.

2-Überprüfen, dass keine Rasenbereiche die zulässigen Neigungen überschreiten (siehe "Technische Daten"). Während der Arbeit in geneigten Bereichen und wenn der Roboter den Draht erfasst, könnten die Räder gleiten und der Roboter könnte aus der Begrenzungslinie ausfahren. Zur Vermeidung dieses Problems kann man den "Neigungssatz" und die "geklauten" Räder installieren.



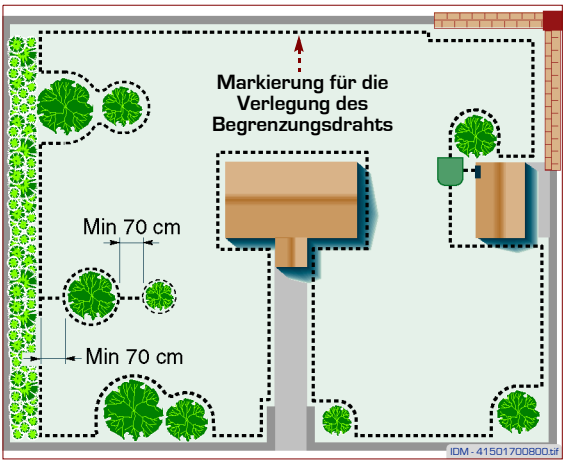
Wichtig

Die Bereiche, die Neigungen über den zulässigen Grenzen aufweisen, dürfen nicht mit dem Roboter gemäht werden.

Ist das entsprechende Kit installiert und sind die Bodenbedingungen angemessen (fest, ohne zu große Vertiefungen, usw.), kann mit dem Roboter (innerhalb bestimmter Grenzen) über die zulässigen max. Neigungen hinaus gearbeitet werden (siehe Abbildung).

Eingrenzung des Arbeitsbereichs

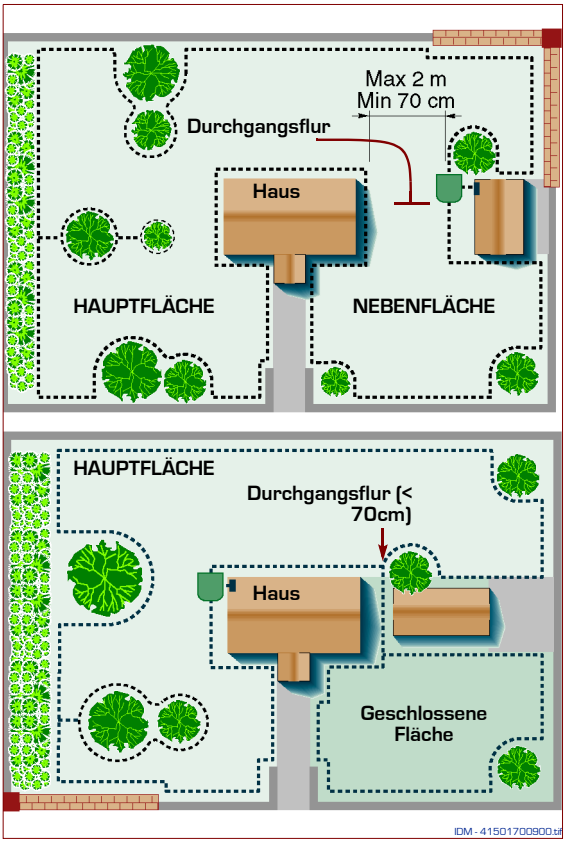
3-Die gesamte Rasenfläche überprüfen und abwägen, ob es notwendig ist, sie in mehrere getrennte Arbeitsbereiche einzuteilen. Vor den Installationsarbeiten des Begrenzungsdrahts sollte die gesamte Strecke mit geraden Linien angemessen gekennzeichnet und eventuelle runde Linien gleichmäßig markiert werden, um die Durchführung einfacher und leichter zu gestalten. In der Abbildung wird ein Rasenbeispiel mit dem Verlauf für die unterirdische Verlegung des Begrenzungsdrahts veranschaulicht.



Wichtig

Damit der Roboter arbeiten kann, muss der Abstand, der zwei Elemente trennt, höher als 70 cm sein. Dieser Abstand ist nötig, damit der Roboter durchfahren kann.

Wenn ein Rasenbereich und der andere durch einen Durchgang (Korridor) verbunden werden, der enger als 2 m ist, muss diese Fläche mit einem Begrenzungsdraht in mehreren und mit einander verbundenen Arbeitsbereichen eingegrenzt werden.



D

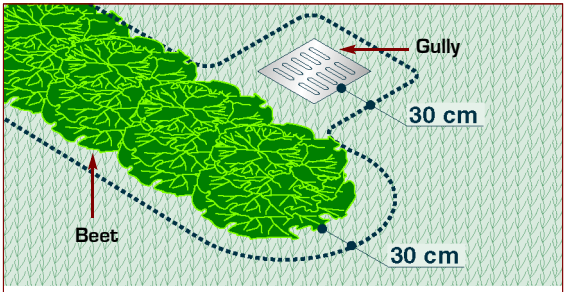
C141501700.fm

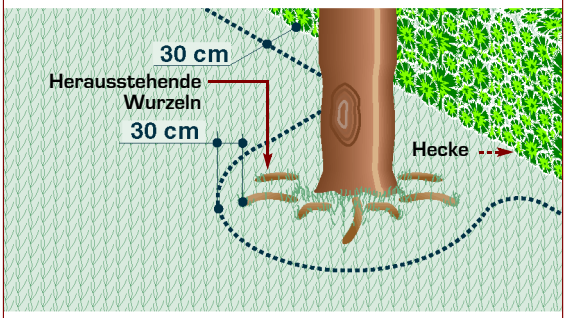
4-Die Begrenzungen der internen Objekte und der Randelemente des Arbeitsbereichs abgrenzen und abstecken, die den korrekten Betrieb des Roboters verhindern.

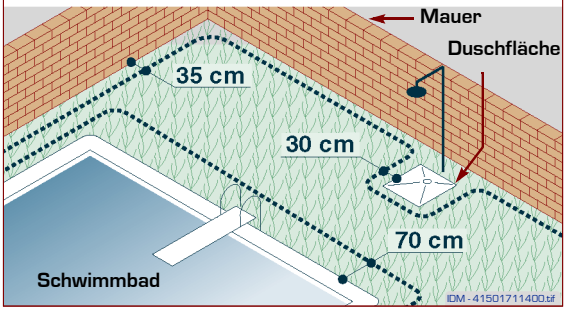
Wichtig

Die Abbildung zeigt ein Beispiel von internen Objekten und Randelementen des Arbeitsbereichs und die Abstände, die für den Verlauf der unterirdischen Verlegung des Begrenzungsdrahts befolgt werden müssen.

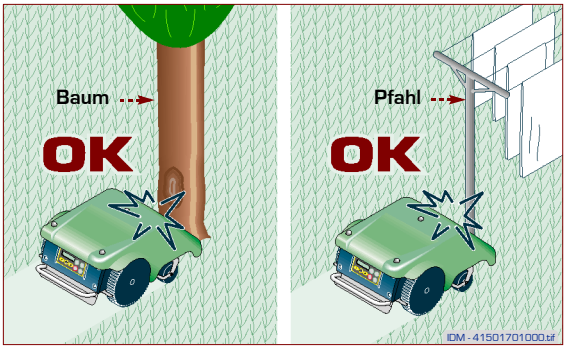
Alle Eisen- oder Metallgegenstände (Gullys, Elektroanschlüsse usw.) abgrenzen, um Interferenzen mit dem Signal des Begrenzungsdrahts zu vermeiden.







Nicht die Hindernisse abgrenzen (Bäume, Pfähle, usw.), die nicht den normalen Betrieb des Roboters verhindern.

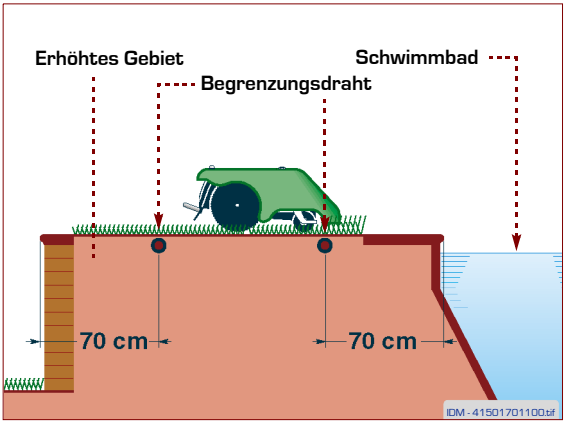


C1416017700.fm

5-Die Bereiche abgrenzen, die niedriger als die Rasenfläche sind (Swimmingpools, Bereiche mit großen Höhenunterschieden, Treppen usw.) (siehe vereinfachte Abbildung).

Wichtig

Die Abstände ganz genau befolgen, damit der Roboter nicht fällt und eventuell kaputt geht und/oder schwer beschädigt wird.

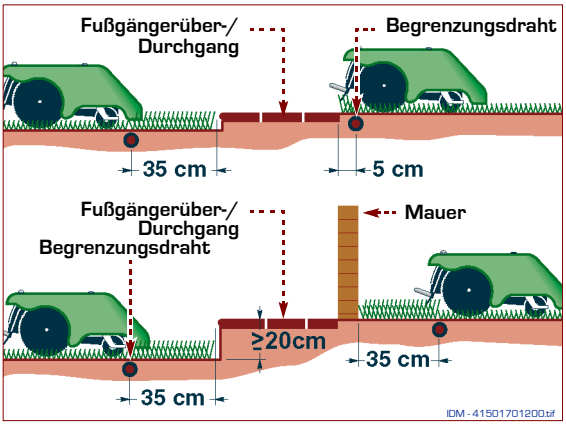


6-Die Begrenzungen, wie in der Abbildung gezeigt, abgrenzen.

- Bei Wegen, die gleiche Höhe wie der Rasen haben: 5 cm
- Bei Wegen, die höher als der Rasen sind: 35 cm
- Bei einer Einfriedigungsmauer: 35 cm

Wichtig

Die Durchgangswege (auf der gleichen Höhe des Rasens), die der Roboter braucht, um von dem einen in den anderen Bereich zu fahren, dürfen nicht eingegrenzt werden.



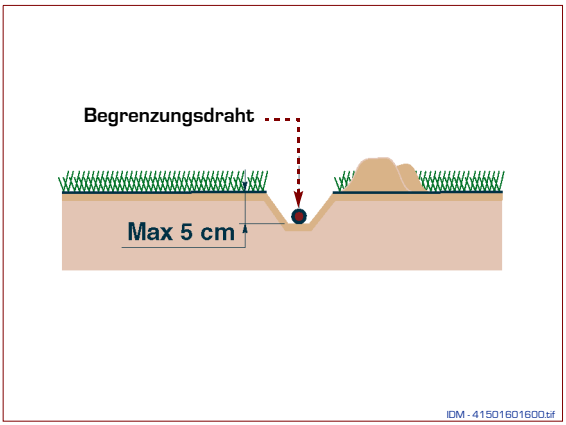
D

INSTALLATION DES BEGRENZUNGSDRAHTS

Der Begrenzungsdraht kann in oder auf dem Boden verlegt werden.

Wichtig

Mit der Verlegung des Begrenzungsdrahts vom Installationsbereich der Aufladestation beginnen und einige Meter überlassen, um ihn dann in der Anschlussphase an die Einheit auf Maß zu schneiden.

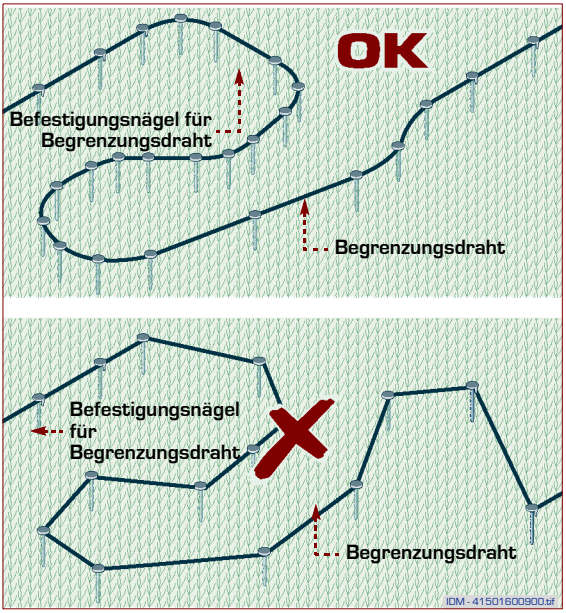


C141501700.fm

Auf dem Boden verlegter Draht

1-Den Draht im Uhrzeigersinn entlang der gesamten Strecke anordnen und mit den entsprechenden mitgelieferten Nägeln fixieren (Abstand zwischen den Nägeln: 1÷2 m).

- Während der Verlegung des Begrenzungsdrahts muss die Drehrichtung um die Beete (gegen den Uhrzeigersinn) eingehalten werden.
- In den geraden Abschnitten den Draht so fixieren, dass er weder zu stark gespannt, noch gewellt und/oder aufgewickelt ist.
- In den nicht geraden Abschnitten den Draht so fixieren, dass er nicht aufgewickelt, sondern gleichmäßig gebogen ist.



Im Boden verlegter Draht

1-Den Boden gleichmäßig und symmetrisch zur Linie der auf dem Boden markierten Strecken ausheben.

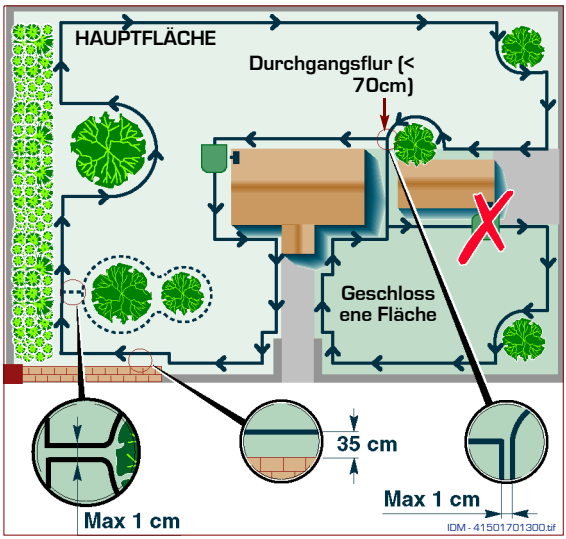
2-Den Draht im Uhrzeigersinn entlang der gesamten Strecke einige Zentimeter tief (ca. 2÷3 cm) anordnen, um nicht die Qualität und die Intensität des vom Roboter erfassten Signals zu reduzieren.

3-Während der Verlegung des Drahtes muss dieser, falls notwendig, mit den entsprechenden Nägeln an einigen Stellen fixiert werden, um ihn in der gewünschten Position zu halten, wenn die Erde wieder aufgefüllt wird.

4-Den gesamten Draht mit Erde abdecken und darauf achten, dass er sich nicht aufwickelt, sondern gerade bleibt und gleichmäßig gebogen ist.

Wichtig

In den Abschnitten, in denen zwei parallele Drähte verlegt werden müssen (zum Beispiel: Verbindung zwischen einer Außenbegrenzung und internen, begrenzten Bereichen), dürfen sie nicht über 1 cm voneinander entfernt sein.

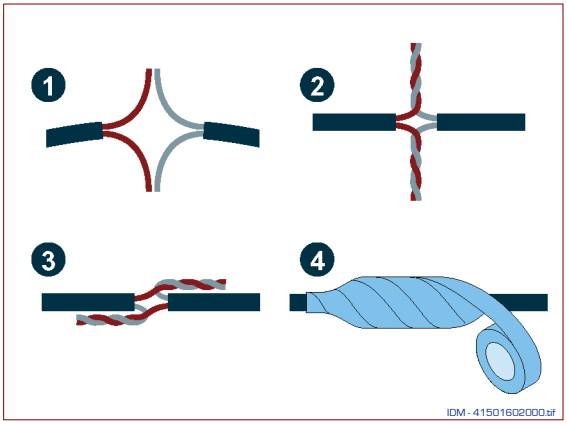


C1416101700.fm

Verbindung Begrenzungsdraht

Wichtig

Sowohl bei im als auch bei auf dem Boden verlegtem Draht müssen, wenn der Draht mit einem anderen Draht verbunden werden muss, die zwei Drähte die gleichen Eigenschaften aufweisen (siehe Abbildung).



In der Verbindungsphase sollten Sie immer selbstverschweißende Bänder (zum Beispiel: 3M Scotch 23) verwendet werden. Kein Isolierband oder Verbindungen anderer Art verwenden (Kabelschuh, Klemmen, usw.).

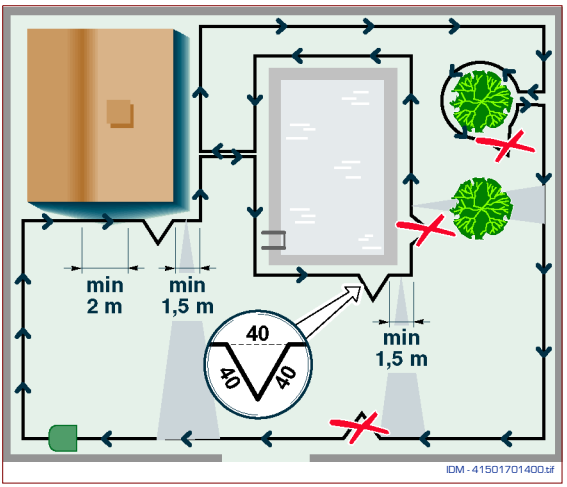
VOREINSTELLUNG AUF SCHNELLE RÜCKKEHR DES ROBOTERS IN DIE AUFLADESTATION

Zur Reduzierung der Rückkehrzeit des Roboters in die Aufladestation muss der Begrenzungsdraht darauf voreingestellt werden, damit der Fahrtrichtungswechsel des Roboters möglich ist. Dadurch wird die Rückkehrstrecke des Roboters reduziert.

Zur Ausführung der Rückkehrvoreinstellung muss der Begrenzungsdraht der Strecke entlang positioniert werden, damit ein gleichseitiges Dreieck mit Seiten von 40 cm gebildet wird.

Die Voreinstellung auf schnelle Rückkehr in einem Punkt ausführen, vor dem mindestens 2 m geradlinigen Drahts und nach dem mindestens 1.5 m geradlinigen Drahts vorhanden sind.

Die Voreinstellung darf nicht der geradlinigen Strecke entlang, die sich vor der Aufladestation oder in der Nähe von Hindernissen befindet, ausgeführt werden. Sich vergewissern, dass keine Hindernisse, die die schnelle Rückkehr verhindern können, der Strecke entlang vorhanden sind.



Wichtig

Die Voreinstellung auf schnelle Rückkehr in einem unrichtigen Punkt könnte dem Roboter nicht ermöglichen, in die Aufladestation schnell zurückzukehren.

Wenn der Roboter die Begrenzungslinie entlang fährt, um eine Sekundärfläche zu erreichen, erfasst er nicht die Voreinstellung auf schnelle Rückkehr.

Die Abbildung zeigt nützliche Anweisungen zur ordnungsgemäßen Installierung der Voreinstellung auf schnelle Rückkehr.

C141501700.fm

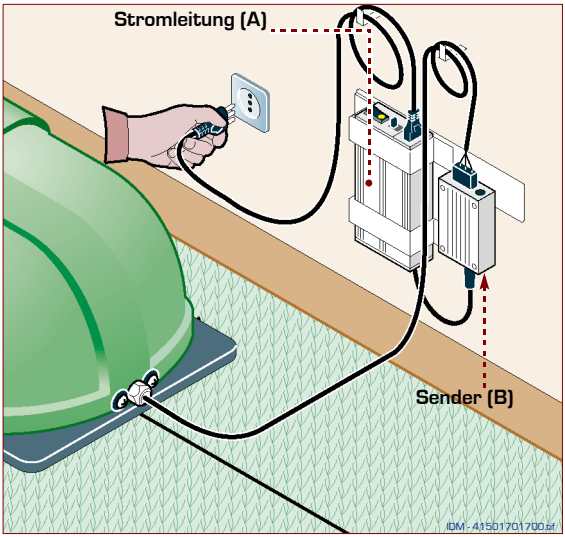
INSTALLATION DER AUFLADESTATION UND DER SPEISEGERÄT-SENDE-EINHEIT

1-Den Installationsbereich der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit festlegen.

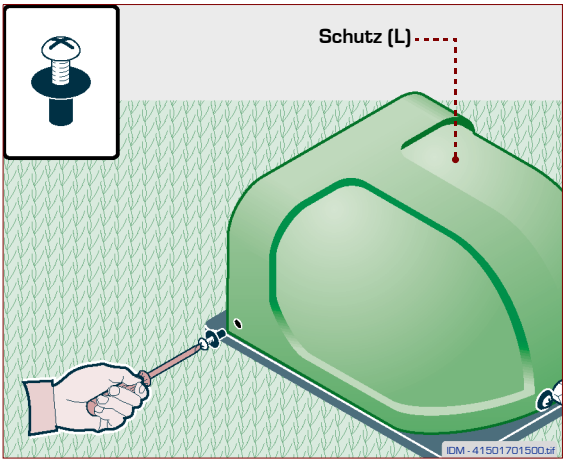
Vorsicht

Vor jeglichem Eingriff muss die Hauptstromversorgung deaktiviert werden.

2-Die Speisegerät-Sende-Einheit kontrollieren **(A-B)**.



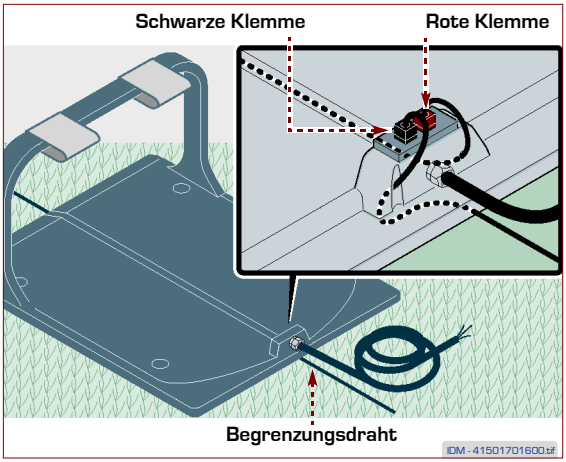
3-Den Schutz **(L)** ausbauen.



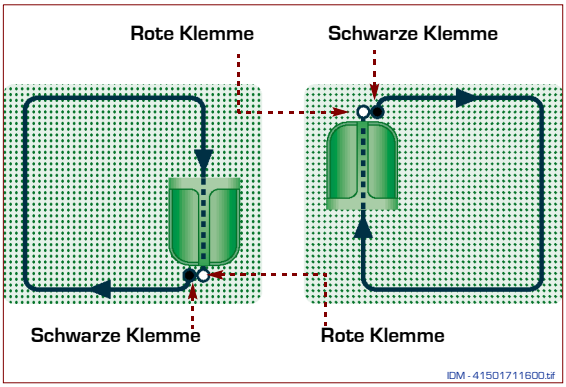
C1415I01700.fm

4-Die Ladestation im voreingestellten Bereich positionieren.

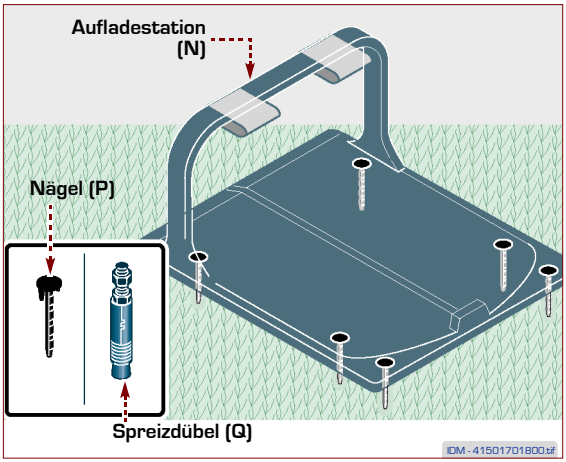
5-Den Begrenzungsdraht **(M)** unter die Ladestation einführen.



6-Beide Enden des Drahts an die Klemmen der Ladestation anschließen.



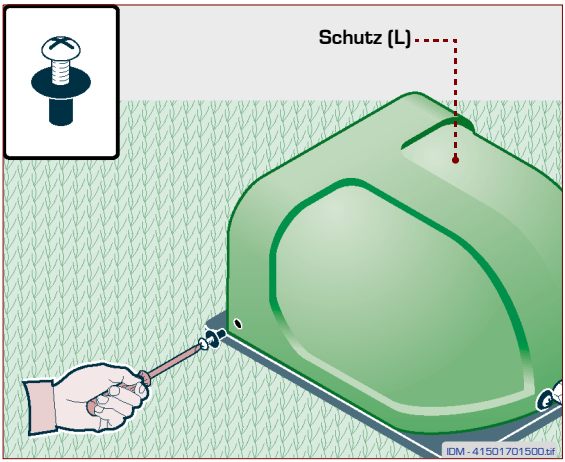
7-Die Ladestation **(N)** zum Boden mit den Nägeln **(P)** befestigen. Wenn nötig, die Ladestation mit Spreizdübeln **(Q)** befestigen.



D

C141501700.fm

8-Die Schutzhaube **(L)** überziehen.



9-Das Speisekabel **(E)** der Aufladestation **(F)** an den Sender **(B)** anschließen.

10-Den Kursor **(C)** betätigen, um die Spannung der Speisung (110 V oder 220 V) zu wählen.

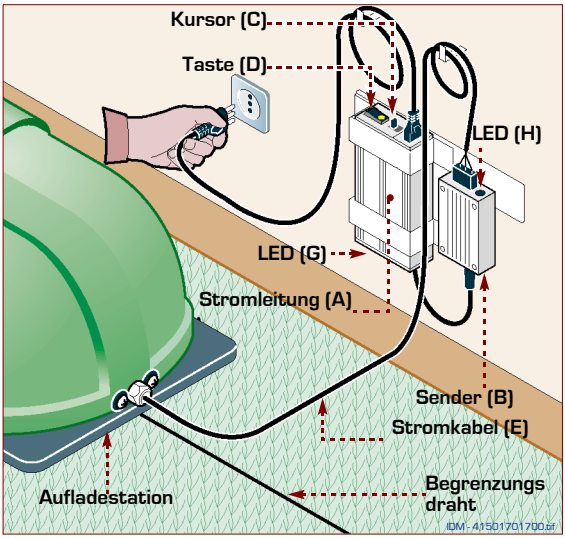
11-Die Taste **(D)** des Speisegeräts auf OFF drücken.

12-Den Stecker des Speisegeräts **(A)** in die Anschlussdose stekken.

13-Die Hauptstromversorgung wieder aktivieren.

14-Die Taste **(D)** des Speisegeräts auf ON drücken.

15-Wenn das Led **(G)** leuchtet und das Led **(H)** abwechselnd grün und orange blinkt, ist der Anschluss korrekt. Andernfalls muss die Störung festgestellt werden (siehe "Störungssuche").

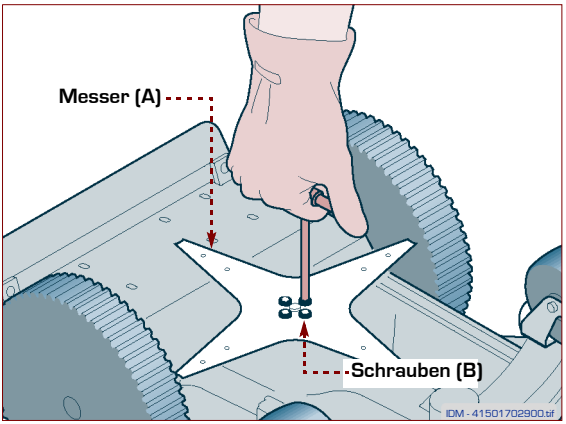


C14150170O.fm

INSTALLATION DER KLINGE

1-Vor dem Einbau und/oder Wechsel der Klinge sicherstellen, dass der Roboter in Sicherheitsbedingungen angehalten wurde (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").

2-Den Roboter umdrehen und so hinlegen, dass nicht die Abdeckhaube beschädigt wird.



Wichtig

Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden.

3-Die Klinge **(A)** einbauen.

4-Die Schrauben **(B)** anziehen.

5-Die Schnitthöhe einstellen (siehe "Einstellung der Schnitthöhe").

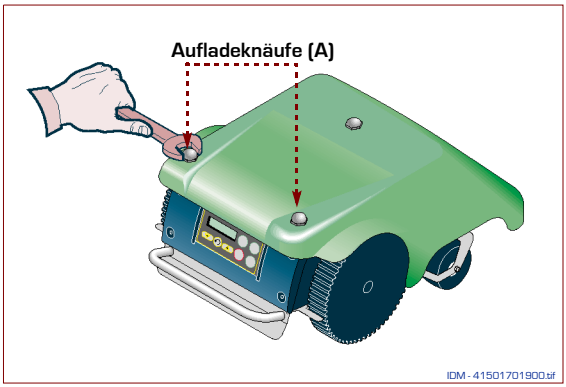
6-Den Roboter in Betriebsposition umdrehen.

D

INSTALLATION UND ANSCHLUSS DER BATTERIEN

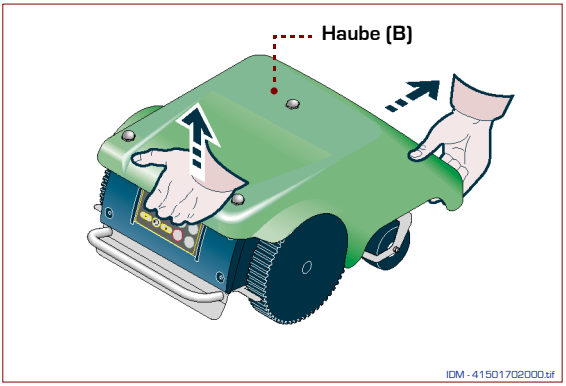
Der Roboter kann mit zwei Bleibatterien oder mit einer oder zwei Lithiumbatterien gespeist werden. Die Batterien, wie gezeigt, installieren.

1-Die Knäufe **(A)** abschrauben.

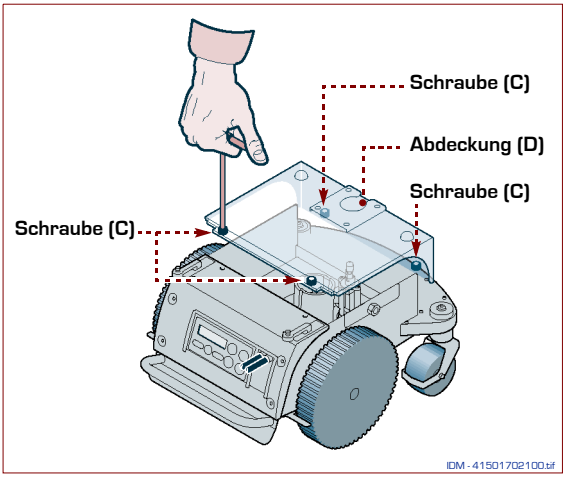


C1415017OO.fm

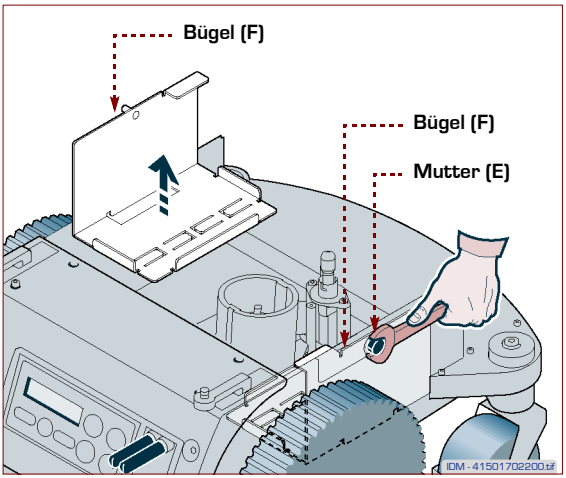
2-Die Haube **(B)** ausbauen.



3-Die Schrauben **(C)** ausdrehen und das Gehäuse **(D)** ausbauen.

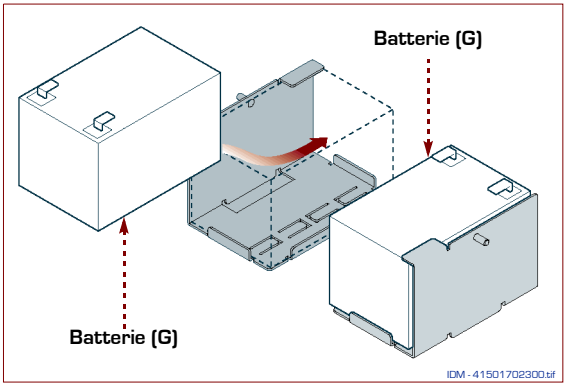


4-Die Muttern **(E)** lockern und die Bügel **(F)** herausziehen.



C1415017OO.fm

5-Die Batterien **(G)** in die entsprechenden Sitze einsetzen.

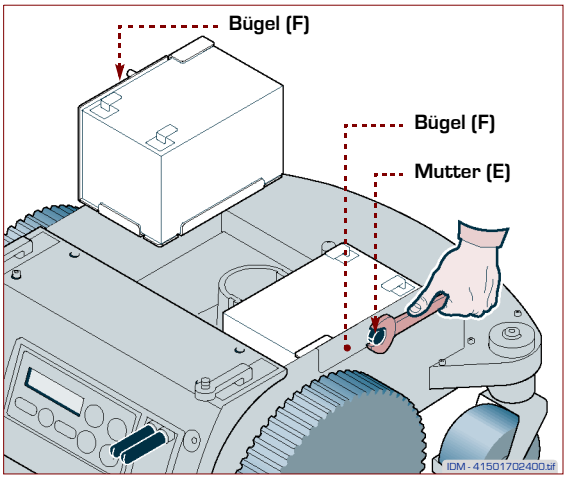


6-Die Bügel **(F)** mit den Batterien einbauen.

7-Die Muttern **(E)** anziehen.

Wichtig

Der Anschluss muss gemäß den folgenden Anweisungen je nach dem Typ der installierten Batterie (Blei- oder Lithiumbatterie) ausgeführt werden.



D

Anschluss der Batterie ans Blei

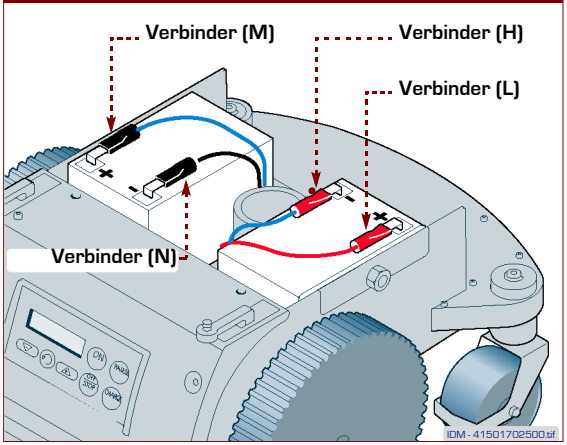
1-Den Verbinder **(H)** anschließen (rot mit hellblauem Kabel)

2-Den Verbinder **(L)** anschließen (rot mit rotem Kabel)

3-Den Verbinder **(M)** anschließen (schwarz mit hellblauem Kabel)

4-Den Verbinder **(N)** anschließen (schwarz mit schwarzem Kabel)

BLEIBATTERIE



C141501700.fm

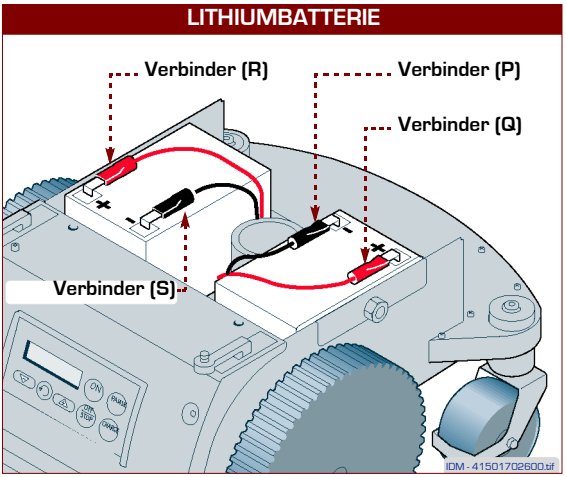
Anschluss der Lithiumbatterie

1-Den Verbinder **(P)** anschließen (schwarz mit schwarzem Kabel)

2-Den Verbinder **(Q)** anschließen (rot mit rotem Kabel)

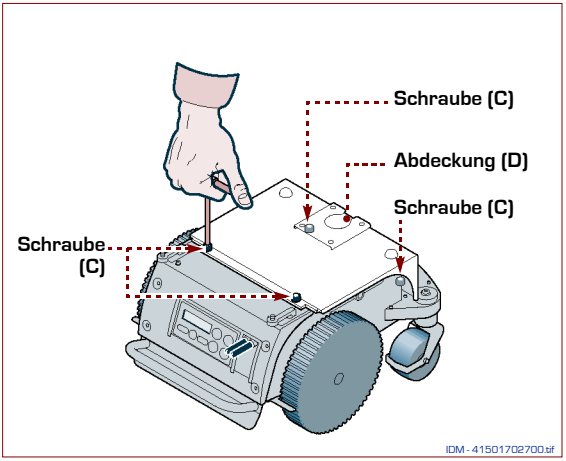
3-Den Verbinder **(R)** anschließen (rote mit rotem Kabel) (Nur bei Installierung von 2 Lithiumbatterien)

4-Den Verbinder **(S)** anschließen (schwarz mit schwarzem Kabel) (Nur bei Installierung von 2 Lithiumbatterien)



Nach Beendigung der Anschlüsse der Batterien wie folgt vorgehen.

1-Montieren Sie das Gehäuse **(D)** wieder und drehen Sie die Schrauben **(C)** wieder fest.



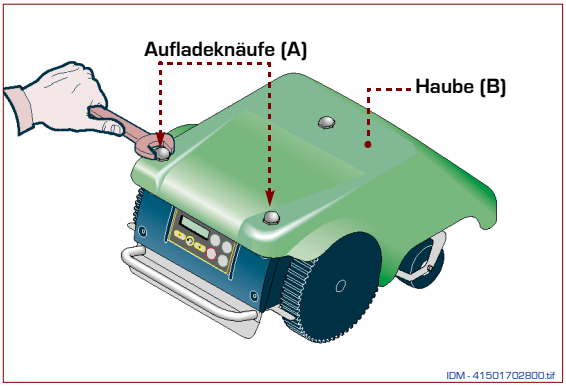
2-Die Haube **(B)** einbauen.

3-Stellen Sie die Knäufe **(A)** fest.

4-Den Roboter in die Aufladestation einführen.

Vorsicht

Vor der Durchführung des ersten Ladens überprüfen, dass das Speisegerät dem installierten Batterietyp entspricht (Speisegerät für Blei- und Lithiumbatterien).



C1415101700.fm

Wichtig

Vor der Verwendung des Roboters müssen Sie die neuen Batterien komplett aufladen (siehe "Beim ersten Gebrauch die Batterien aufladen").

Der Roboter ist nun betriebsbereit (siehe "Gebrauch und Betrieb").

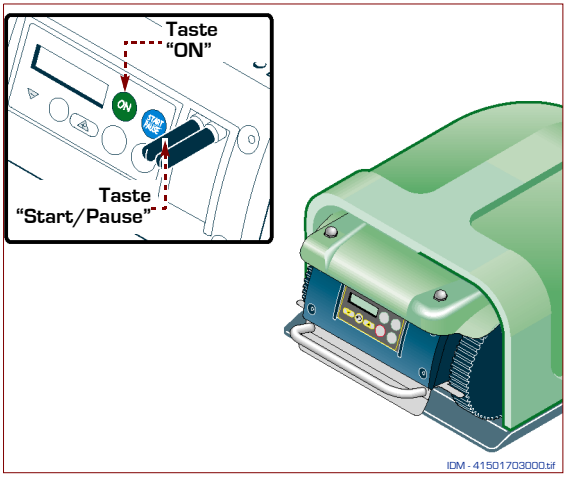
BEIM ERSTEN GEBRAUCH DIE BATTERIEN AUFLADEN

1-Den Roboter in die Aufladestation einführen.

2-Die Taste **ON** drücken

3-Nach einigen Sekunden erscheint die Meldung "LADUNG" auf dem Display.

4-Die Taste **"Start/Pause"** drücken.



Auf dem Display erscheint die Funktion "PAUSE".
Die Batterien beginnen den Aufladezyklus.

5-Nach der Aufladung kann der Roboter für die Inbetriebnahme programmiert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

Wichtig

Die Batterien müssen bei der ersten Ladung mindestens 24 Stunden angeschlossen bleiben.

EINSTELLUNGEN

VORSCHRIFTEN FÜR DIE EINSTELLUNGEN

Wichtig

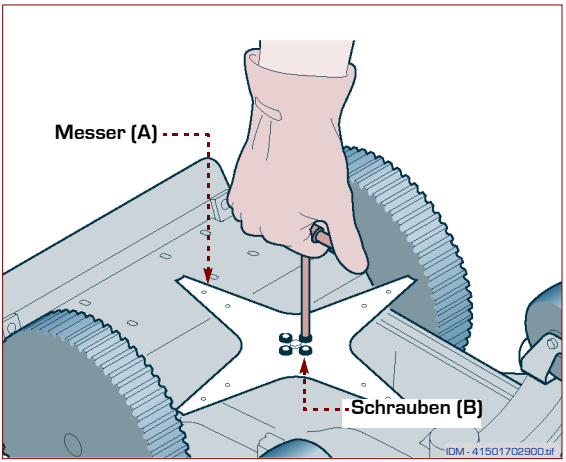
Der Benutzer muss die Einstellungen gemäß der im Handbuch beschriebenen Verfahrensweisen durchführen. Keine Einstellungen durchführen, die nicht ausdrücklich im Handbuch angegeben sind.

Eventuelle außergewöhnliche Einstellungen, die nicht ausdrücklich im Handbuch angegeben sind, dürfen nur vom Personal des Autorisierten Kundendiensts des Herstellers durchgeführt werden.

EINSTELLUNG DER SCHNITTHÖHE

Bevor die Schnitthöhe der Klinge eingestellt wird, sicherstellen, dass der Roboter in Sicherheitsbedingungen angehalten wurde (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").

1-Die Diebstahlsicherungsalarmanlage deaktivieren, um die Aktivierung zu vermeiden (siehe "Programmierungsmodalität").



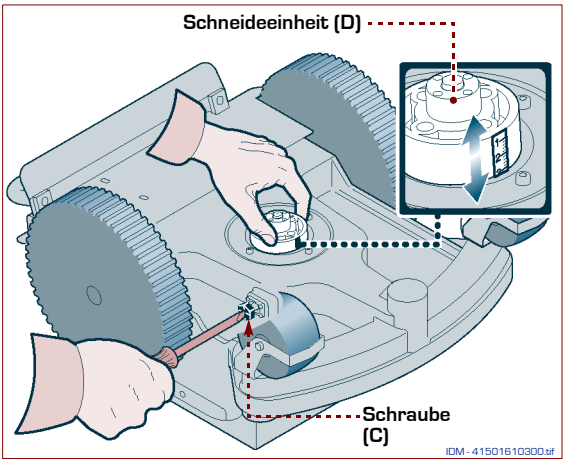
Wichtig

Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden.

2-Den Roboter umdrehen und so hinlegen, dass nicht die Abdeckhaube beschädigt wird.

3-Lösen Sie die Schrauben **(B)** und montieren Sie die Klinge **(A)** ab.

4-Die Schraube **(C)** abdrehen.



5-Die Schneideeinheit **(D)** anheben oder senken, um die gewünschte Schnitthöhe einzustellen. Der Wert kann auf der Maßskala gemessen werden.

6-Am Ende der Einstellung die Schraube **(C)** anziehen und die Schneideklinge wieder montieren.

Je höher die Spannweite der Schneideeinheit **(D)** ist, desto niedriger ist die Rasenhöhe nach dem Mähen.

Wichtig

Die Schnitthöhe schrittweise senken. Sie sollten die Höhe weniger als 1 cm jeden Tag senken, bis Sie die Idealhöhe erreicht haben.

7-Den Roboter in Betriebsposition umdrehen.

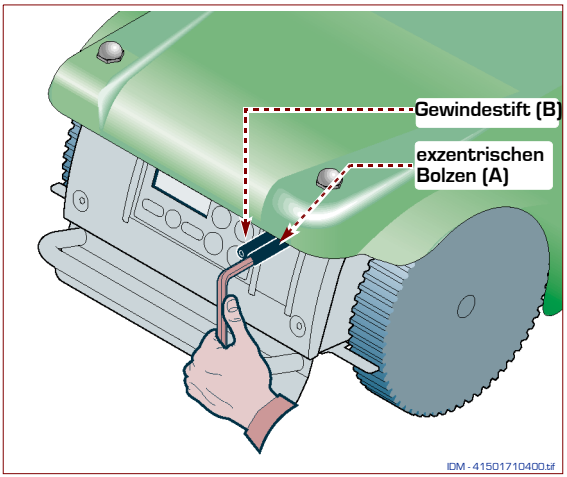
D

C1415601700.fm

EINSTELLUNG DES REGENSSENSORS

1-Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").

2-Den Abstand zwischen den Zapfen **(A-B)** durch die Drehung des Zapfens **(A)** einstellen.



Wichtig

Die Empfindlichkeit des Sensors wird bei Verminderung des Abstands zwischen den Zapfen höher. Es empfiehlt sich, die Zapfen nicht zu viel zu nähern.

Sollte der Sensor Regen erfassen, führt der Roboter die Funktionen gemäß dem eingestellten Programm aus (siehe "Programmierungsmodalität").

D

GEBRAUCH UND BETRIEB

GEBRAUCHSEMPFEHLUNGEN

Wichtig

Beim ersten Einsatz des Roboters sollten Sie das gesamte Handbuch aufmerksam lesen und sicherstellen, dass Sie alle darin enthaltenen Informationen, vor allem die zur Sicherheit, genau verstanden haben.

Den Roboter nur für den vom Hersteller vorgesehenen Einsatz verwenden und keine Vorrichtung beschädigen, um andere, hier nicht beschriebene Betriebsleistungen zu erhalten.

C141501700.fm

BESCHREIBUNG DER BEDIENUNGSELEMENTE DES ROBOTERS

Die Abbildung zeigt die Lage der Bedienungselemente an Bord der Maschine.

A) **Display**: Leuchtdisplay zur Anzeige aller Funktionen.

B) **ON**: drücken, um den Rasenmäher einzuschalten.

C) **PAUSE**: drükken, um den Rasenmäher auszuschalten und das Display im Wartezustand zu belassen; in diesem Modus kann der Rasenmäher programmiert werden. Durch erneutes Drükken wird die Arbeit wieder aufgenommen. Wird die Taste gedrückt, während der Rasenmäher aufgeladen wird, nimmt dieser die Arbeit erst wieder auf, wenn die Taste erneut gedrückt wird und der Hinweis "Pause" am Display erlischt.

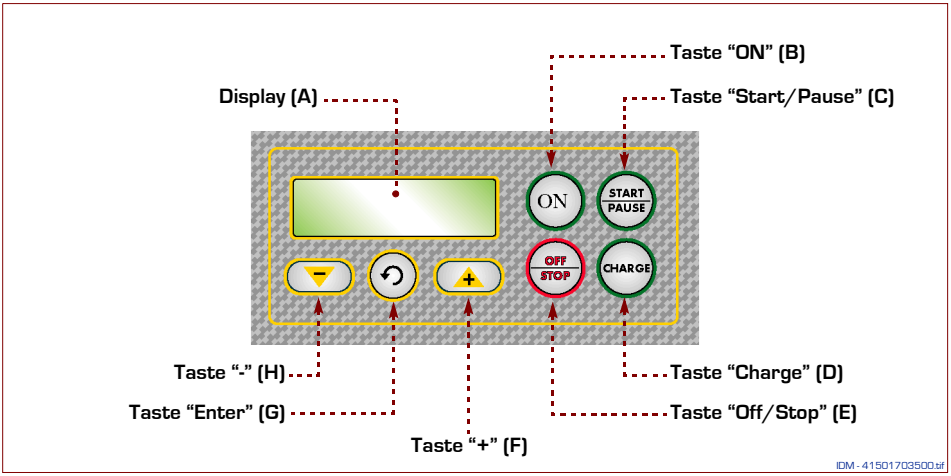
D) **CHARGE**: drücken, um den Rasenmäher zur Station zurückzurufen und die Aufladung der Batterien vorzuziehen. Wird die Taste gedrückt, während der Rasenmäher aufgeladen wird, wird der Ladevorgang unterbrochen und der Rasenmäher nimmt die Arbeit wieder auf.

E) **OFF/STOP**: drücken, um den Rasenmäher abzustellen; das Display erlischt.

F) **Taste "+"**: während des Betriebs drücken, um das zuvor angehaltene Messer wieder in Gang zu setzen. Bei der Programmierung drükken, um die Menüpunkte nach oben zu rollen und um die Werte zu erhöhen und um die Menüpunkte nach unten zu rollen und die Werte zu reduzieren.

G) **ENTER**: während des Betriebs drükken, um die Spiralfunktion zu aktivieren. Bei der Programmierung drükken, um die vorgenommene Auswahl zu bestätigen und zu speichern.

H) **Taste "-"**: während des Betriebs drükken, um das Messer anzuhalten. Bei der Programmierung drücken, um die Menüpunkte zu verringern.



C1415617700.fm

BESCHREIBUNG DER FERNBEDIENUNG

- **Tasten (A-B)**: Dienen dazu, dass der Roboter rechts oder links abbiegt.

Der Roboter biegt so lange in die eine oder in die andere Richtung, bis die entsprechende Taste gedrückt wird (rechts oder links). Wird die Taste losgelassen, fährt der Roboter auf einer geraden Strecke weiter.

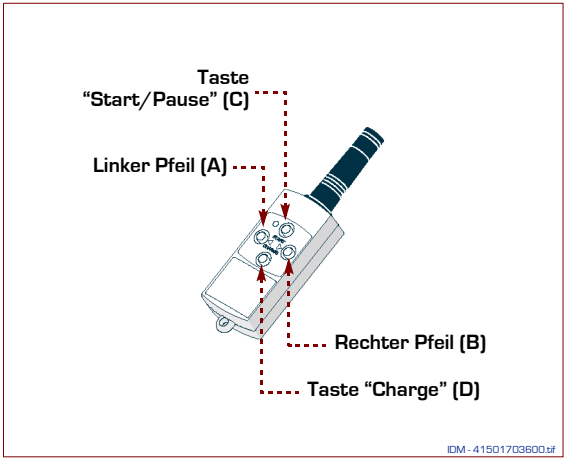
- **Taste "Start" (C)**: dient zum Einschalten des Roboters auf Entfernung (Bewegung, Stopp und erneuter Start der Klinge und Transfer von einem Bereich in den anderen).
- **Taste "Charge" (D)**: dient zum Ausführen der angegebenen Vorgänge.

Nehmen Sie das Gerät aus der Ladestation und starten Sie den Arbeitszyklus, nur wenn er programmiert wurde.

Betätigen Sie die Spiralbewegung des Geräts (nur wenn das Gerät eingeschaltet und in Bewegung ist).

Laden Sie das Gerät auf (nur wenn das Gerät eingeschaltet und in der Modalität „Pause" ist).

Entfernen Sie das Gerät vom Begrenzungsdraht, wenn das Gerät dem Draht folgt und die Arbeit unsachgemäß ausführt.



Wichtig

Die Fernbedienung wird bereits mit einem eindeutigen Code programmiert geliefert, der sich auf den jeweiligen Roboter bezieht.

Sollte die Fernbedienung nicht funktionieren, weil sie nicht den Bezugscode des jeweiligen Roboters kennt, muss sie programmiert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

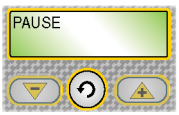
D

PROGRAMMIERUNGSMODALITÄT

Folgendermaßen vorgehen.

1-Die Taste drücken

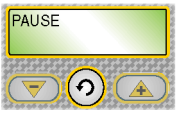
2-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts").



3-Wenn der Roboter in der Ladestation eingeschaltet wird, erscheint die Meldung "LADUNG" auf dem Display nach einigen Sekunden.

4-Die Taste drücken

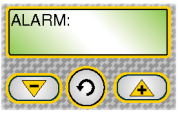
Auf dem Display erscheint die Funktion "PAUSE".



5-Die Taste drücken

C14150170O.fm

Auf dem Display erscheint die Funktion "ALARM".



Wichtig

Zur Speicherung der angezeigten Funktion muss die Taste "Pausa" oder die Taste "Enter" gedrückt werden.

Beim Drücken der Taste "Pausa" erscheint "PAUSE" auf dem Display. Beim Drücken der Taste "Enter" erscheint die nächste Funktion auf dem Display.

Beim Drücken der Taste "Stop" vor der Taste "Enter" oder der Taste "Pausa" bleibt die Funktion nicht gespeichert. Der Roboter wird ausgeschaltet.

ALARM: (nur bei einigen Versionen, siehe "Technische Daten"**) Funktion zur Aktivierung und Deaktivierung der Diebstahlsicherungsalarmanlage.**

1-Eine der Tasten **"+", "-"** drücken, um die Funktionen zu aktivieren oder zu deaktivieren.

Aktivieren: dient zur Aktivierung des Alarms. Wenn der Roboter mit dem Handgriff angehoben wird, wird der Alarm aktiviert. Ein dreifacher Klang zeigt die Aktivierung an.

Deaktivieren: dient zur Deaktivierung oder Ausschaltung des Alarms im Falle der Aktivierung. Ein kontinuierlicher und absteigender Klang zeigt die Deaktivierung an.

Wichtig

Die Funktion "ALARM" darf nur mit dem Passwort aktiviert, deaktiviert und gestoppt werden (siehe "Programmierungsmodalität").

Für den Betrieb des Alarms muss der Roboter über eine geladene "Pufferbatterie" verfügen.

Zur Aufladung der "Pufferbatterie" muss der Roboter in der Station während der Aufladung der Batterien in Betrieb genommen werden oder während der Standardarbeit in Betrieb gelassen werden.

Die erste Aufladung der "Pufferbatterie" muss mindestens 6 Stunden dauern.

Zur Ausschaltung des Alarms muss man wie folgt vorgehen.

2-Den Roboter einschalten.

3-Die Funktion "ALARM" einschalten.

4-Eine der Tasten **"+", "-"** zur Anzeige von "Deaktivieren" drükken.

5-Das Passwort eingeben (siehe "Eingabe des Passworts").

6-Die Taste **"Enter"** zur Ausschaltung des akustischen Alarms drükken.

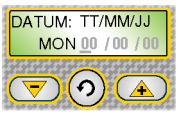
Auf dem Display erscheint die Funktion "SPRACHE".

SPRACHE: Funktion zur Auswahl der Anzeigesprache der Meldungen.

1-Drücken Sie die Taste **"+"** und die Taste **"-"** zur Anzeige der verfügbaren Sprachen.

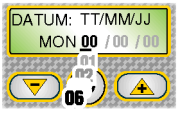
2-Die Taste "Enter" drücken, um die ausgewählte Sprache zu bestätigen.

Auf dem Display erscheint die Funktion "DATUM".

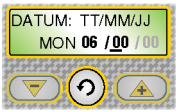


DATUM: Funktion zur Einstellung von Normalzeit oder Sommerzeit, Tag, Monat und Jahr.

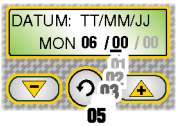
1-Eine der Tasten "+", "-" zur Einstellung des Tags drücken.



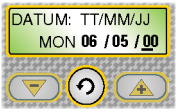
2-Die Taste "Enter" drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



3-Eine der Tasten **"+", "-"** zur Einstellung des Monats drücken.

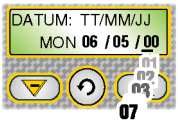


4-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position

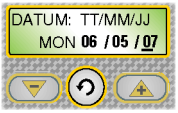


C1416101700.fm

5-Eine der Tasten **"+", "-"** zur Einstellung des Jahres drücken.

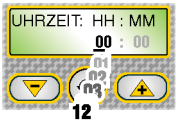


6-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



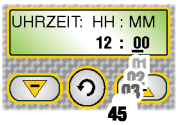
Auf dem Display erscheint die Funktion "UHRZEIT".

7-Eine der Tasten **"+", "-"** zur Einstellung der Uhrzeit drücken.



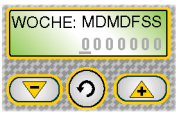
8-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position

9-Eine der Tasten **"+", "-"** zur Einstellung der Minuten drücken.



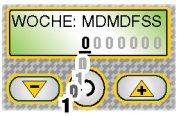
10-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen.

Auf dem Display erscheint die Funktion "WOCHE".



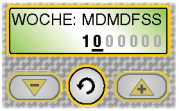
WOCHE: Funktion zur Programmierung der Betriebstage des Roboters während der Woche.
Der Cursor positioniert sich automatisch im Bereich unter dem Buchstaben "L" (Montag).

1-Eine der Tasten **"+", "-"** zur Programmierung der Betriebswochentage des Roboters drücken.



Wert **0**: Ruhetag des Roboters.
Wert **1**: Arbeitstag des Roboters.

2-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



3-Den Vorgang wiederholen, um alle Wochentage einzustellen.

Nach Beendigung des Vorgangs (Buchstabe "D" für Sonntag), erscheint die Funktion "ARBEITSZEIT 1" auf dem Display.

ARBEITSZEIT 1: Funktion zur Einstellung der ersten Betriebszeitstufe des Roboters während des Tags.
Der Cursor positioniert sich automatisch im Bereich unter der ersten Zeitstufe (Zum Beispiel von 7:30 bis 9:30).

1-Eine der Tasten **"+", "-"** zur Einstellung der Mähstartstunde drücken.

2-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position

3-Eine der Tasten **"+", "-"** zur Einstellung der Mähstartminuten drücken.

4-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position

D

C141501700.fm

5-Eine der Tasten **"+", "-"** zur Einstellung der Mähstoppstunde drücken.

6-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position

7-Eine der Tasten **"+", "-"** zur Einstellung der Mähstoppminuten drükken.

8-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen.

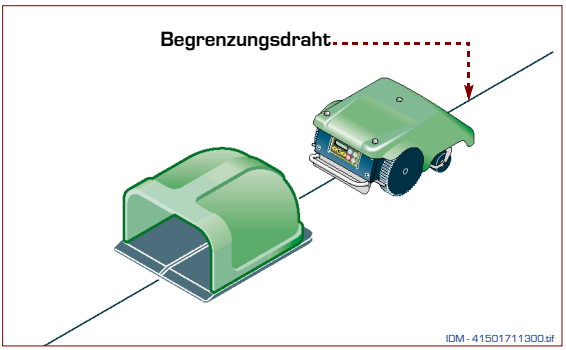
Auf dem Display erscheint die Funktion " ARBEITSZEIT 2".

ARBEITSZEIT 2: Funktion zur Einstellung der zweiten Betriebszeitstufe des Roboters während des Tags.
Zur Programmierung der Arbeitszeit der zweiten Zeitstufe am Tag (zum Beispiel von 19.00 bis 22.00) muss derselbe Vorgang wie " ARBEITSZEIT 1" wiederholt werden.

Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "ZWEITFLÄCHE 1 – Zyklen-Nr" auf dem Display.

D

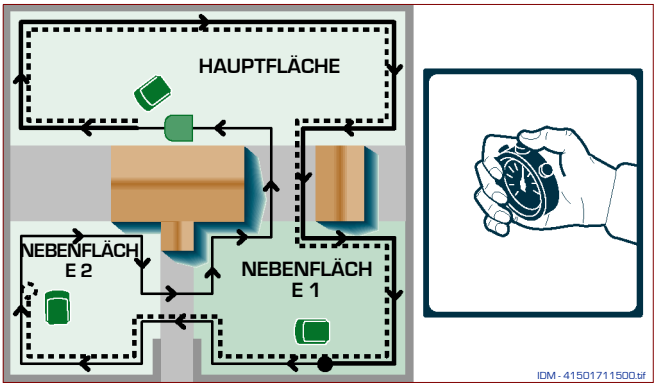
ZWEITFLÄCHE 1: Funktion zur Einstellung des automatischen Mähens einer Sekundärfläche 1.
Die Zeit, die den Roboter zum Erreichen der Sekundärfläche der Strecke des Begrenzungsdrahts entlang braucht, programmieren. Zur Erfassung der Zeit gehen Sie folgt vor:



1-Den Roboter außer der Ladestation in der Richtung des Ausgangsdrahts positionieren.

2-Die Tasten **ON, PAUSA** und **CHARGE** drücken, um den Roboter zu starten.

3-Die Zeit, die den Roboter zum Erreichen der Hälfte der Strecke der Sekundärfläche braucht, messen.



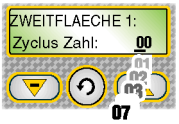
Wichtig

Wenn die schnelle Rückkehrfunktion zum Errei-

C141501700.fm

chen der Sekundärfläche voreingestellt worden ist, muss der Roboter nach die Voreinstellung auf schnelle Rückkehr manuell gebracht werden.

4-Drücken Sie die Taste **"+"** und die Taste **"-"** zur Eingabe der Zahl der auf der Hauptfläche auszuführenden Zyklen, nach denen der Rasenmäher die Bearbeitung der ersten Zweitfläche beginnt.



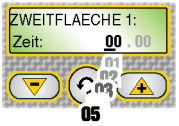
Wichtig

Wenn keine Sekundärfläche (des Typs 1 oder 2) vorgesehen ist, muss der Wert 0 eingegeben werden, um das Feld der Funktionen für die Zyklenanzahl und –zeit auszufüllen.

5-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen.

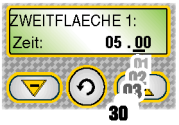
Auf dem Display erscheint die Funktion " ZWEITFLÄCHE 1 - Zeit".

6-Eine der Tasten **"+", "-"** drücken, um die gemessene Zeit (Minuten) zum Erreichen der Sekundärfläche einzugeben.



7-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position

8-Eine der Tasten **"+", "-"** drükken, um die Zeit (Sekunden) einzugeben.



9-Die Taste drükken, um zu bestätigen.

Wichtig

Wenn keine Sekundärfläche (des Typs 1 oder 2) vorgesehen ist, muss der Wert 0 eingegeben werden, um das Feld der Funktionen für die Zyklenanzahl und –zeit auszufüllen.

Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "ZWEITFLÄCHE 2 – Zyklen-Nr" auf dem Display.

ZWEITFLÄCHE 2: Funktion zur Einstellung des automatischen Mähens einer Sekundärfläche 2.

1-Zur Einstellung der Zyklenanzahl und -zeit der Sekundärfläche 2, muss derselbe Vorgang wie " ZWEITFLÄCHE 1" wiederholt werden.

Wichtig

Wenn keine Sekundärfläche (des Typs 1 oder 2) vorgesehen ist, muss der Wert 0 eingegeben werden, um das Feld der Funktionen für die Zyklenanzahl und –zeit auszufüllen.

Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "UMFANG" auf dem Display.

UMFANG: Funktion zur Einstellung des Roboters auf die Erfassungsmodalität für Begrenzungsdraht oder Stoß.

1-Eine der Tasten **"+", "-"** drücken, um die dem Umfang entlang installierte Eingrenzungsart einzustellen.

Wählen Sie **JA** aus, wenn der Begrenzungsdraht montiert wurde.

Wählen Sie **NEIN** aus, wenn der Begrenzungsdraht nicht montiert wurde.

Wählen Sie **x2** aus, wenn es Probleme im Signal gibt (Begrenzungsdraht montiert)

D

C14150170O.fm

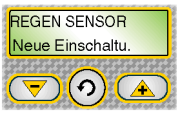
Wählen Sie **x4** aus, wenn das Problem mit der Option x2 nicht gelöst wird.
Wählen Sie **x6** aus, wenn das Problem mit der Option x4 nicht gelöst wird.

Wichtig

Bei der Einschaltung positioniert sich der Rasenmäher automatisch in die Modalität „Umfang JA". Die Optionen NEIN, ×2, ×4, ×6 werden bei Ausschaltung des Rasenmähers deaktiviert. Verwenden Sie diese Optionen mit größter Vorsicht und nur wenn keine Schwimmbäder oder steilen Orte vorhanden sind.

2-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen.

Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "REGENSENSOR" auf dem Display.



D

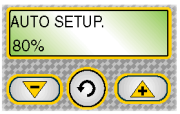
REGENSENSOR: Funktion zur Einstellung des Roboters im Fall von Regen.

1-Eine der Tasten **"+", "-"** drücken, um die Funktionen zu aktivieren oder zu deaktivieren.

Deaktiviert: im Fall von Regen mäht der Roboter weiter.
Pause: im Fall von Regen kehrt der Roboter in die Aufladestation zurück und bleibt in dieser Stellung (in der "Aufladem odalität"), bis die Taste "Pause" gedrückt wird.
Neue Einschaltung: im Fall von Regen kehrt der Roboter in die Aufladestation zurück und bleibt in der "Aufladem odalität". Nach dem Aufladezyklus startet der Roboter wieder und das Mähen wird wieder gestartet, nur wenn es nicht mehr regnet.

2-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen.

Auf dem Display erscheint "SELBSTPROGRAMMIERUNG".



SELBSTPROGRAMMIERUNG: (nur für einige Versionen, siehe "Technische Daten") Funktion zur automatischen Reduzierung der Mähzeit des Roboters gemäß dem Rasenzustand.

1-Drücken Sie die Taste **"+"** und die Taste **"-"** zur Deaktivierung dieser Option oder zur Einstellung des Anteils gemähten Rasens, über das hinaus die Funktion „Selbsttätige Programmierung" aktiviert wird.

Die Funktion der selbsttätigen Programmierung erlaubt die Reduzierung der Arbeitszeiten der Maschine auf der Grundlage des Rasenzustands. Wenn die Oberfläche des Rasens auf einem größeren Anteil als in der Menüoption "Autoprogramm." programmiert gemäht wird, stellt die Maschine automatisch ein Pausenintervall zur Verzögerung der nachfolgenden Austritte aus der Wiederaufladebasis. Je größer der Anteil des gemähten Rasens ist, desto größer ist das Pausenintervall der Maschine.

2-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen.

Auf dem Display erscheint die Funktion "FERNBEDIENUNG".

FERNBEDIENUNG: (nur für einige Versionen, siehe "Technische Daten") Funktion zur Wiederprogrammierung der Fernbedienung.

1-Eine der Tasten **"+", "-"** drücken, um eine der Funktionen auszuwählen.

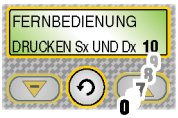
Konfiguration: dient zur Wiederprogrammierung der Fernbedienung mit einem mit dem Bezugsroboter verbundenen einnamigen Code.

2-Zur Wiederprogrammierung der Fernbedienung "Konfiguration" auswählen.

3-Auf dem Display erscheint "FERNBEDIENUNG Konfiguration".

4-Die Fernbedienung in der Nähe des Roboters positionieren.

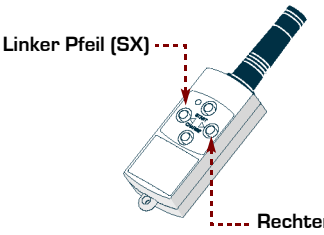
5-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen.



C14150700.fm

6-Die Tasten "DX", "SX" der Fernbedienung innerhalb von 10 Sekunden gleichzeitig drücken (siehe Abbildung).
Die Aktivierung eines doppelten Klangs zeigt an, dass die Fernbedienung mit dem Roboter kombiniert worden ist.

7-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen.



IDM - 41501709300.tif

Auf dem Display erscheint "PASSWORT".

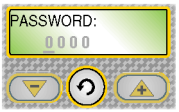
PASSWORT: Funktion zur Einstellung oder Änderung des Passworts.

1-Eine der Tasten **"+", "-"** drükken, um die Funktionen zu aktivieren oder zu deaktivieren.

Ja: dient zur Eingabe eines neuen Passworts.

Nein: dient zum Bewahren des vorher eingegebenen Passworts.

2-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen.

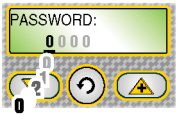


Wichtig

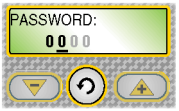
Zur Einstellung oder Änderung des Passworts muss zuerst das vorher eingegebene Passwort und dann das personalisierte Passwort eingegeben werden.

Beim Kauf des Roboters besteht das vom Hersteller eingegebene Passwort aus vier Nummern (0000).

3-Eine der Tasten **"+", "-"** drükken, um die erste Nummer einzustellen.

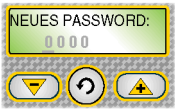


4-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



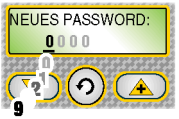
5-Den Vorgang wiederholen, um alle Nummern des Passworts einzustellen.

6-Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "NEUES PASSWORT" auf dem Display.

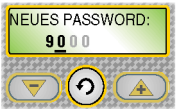


Der Cursor positioniert sich automatisch im Bereich unter der ersten Nummer.

7-Eine der Tasten **"+", "-"** drücken, um die erste Nummer einzustellen.



8-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



9-Den Vorgang wiederholen, um alle Nummern des Passworts einzustellen.

10-Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "PASSWORT WIEDERHOLEN" auf dem Display.

D

C141501700.fm

11-Eine der Tasten **"+", "-"** drücken, um die erste Nummer einzustellen.

12-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position

Den Vorgang wiederholen, um alle Nummern des Passworts einzustellen.

Wichtig

Die Wiederholung der Eingabe des Passworts dient zur Bestätigung der richtigen Einstellung des Passworts. Um das Passwort nicht zu vergessen, empfiehlt es sich, eine einfach zu speichernde Kombinierung zu wählen.

Nach Beendigung des Vorgangs erscheint die Funktion "ANFANGSPASSWORT" auf dem Display.

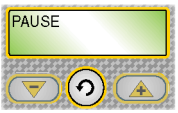
ANFANGSPASSWORT: Funktion zur Programmierung der Eingabeanforderung des Passworts, immer wenn der Roboter nach einer Periode Untätigkeit aus- und eingeschaltet wird (Beispiel: zeitweilige Stilllegung im Winter).

1-Eine der Tasten **"+", "-"** drücken, um die Funktionen zu aktivieren oder zu deaktivieren.

Nein: nach einer Periode Untätigkeit startet der Roboter bei jeder Einschaltung wieder und wird ohne Eingabe des Passworts in Betrieb gesetzt.

Ja: nach einer Periode Untätigkeit startet der Roboter bei jeder Einschaltung nicht wieder und wird nicht in Betrieb gesetzt, bis das Passwort eingegeben wird.

2-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen.



3-Die Taste **"Pausa"** drücken, um die Einstellungen zu speichern und um die Programmierungsphase zu beenden.

Der Roboter ist nun betriebsbereit (siehe "Starten des automatischen Zyklus").

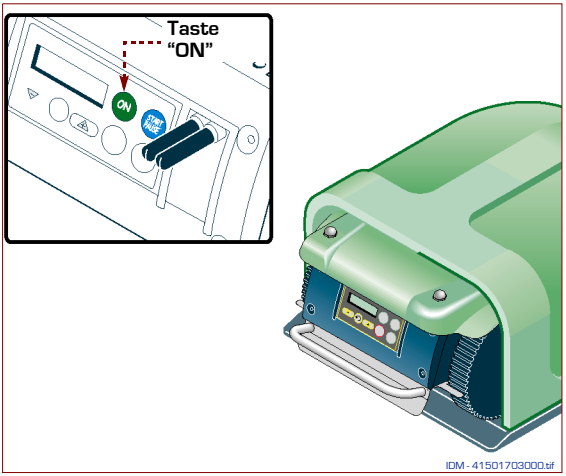
STARTEN DES AUTOMATISCHEN ZYKLUS

Das Starten des automatischen Zyklus muss bei der ersten Inbetriebnahme oder nach einer Periode Untätigkeit ausgeführt werden.

1-Die Taste **ON** drücken

2-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts").

3-Wenn der Roboter zum ersten Mal in Betrieb gesetzt wird, muss die Programmierung ausgeführt werden. Wenn der Roboter nach einer Periode Untätigkeit in Betrieb gesetzt



C141501700.fm

wird, muss man kontrollieren, ob die programmierten Funktionen dem tatsächlichen Zustand der zu mähenden Fläche entsprechen (z.B. Einbau eines Schwimmbads, con Pflanzen, usw.) (siehe "Programmierungsmodalität").

4-Die Schnitthöhe einstellen (siehe "Einstellung der Schnitthöhe").

5-Die Empfindlichkeit des Regensensors einstellen (siehe "Einstellung des Regenssensors").

6-Den Roboter in die Aufladestation einführen.

Wichtig

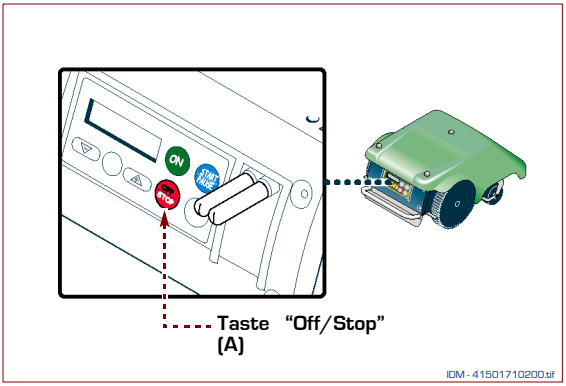
Wenn die Diebstahlsicherungsalarmanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

7-Nach einigen Sekunden erscheint die Meldung "LADUNG" auf dem Display.

8-Der Roboter beginnt, den Rasen gemäß den programmierten Modalitäten zu mähen.

STOPP IN SICHERHEITSBEDINGUNG DES ROBOTERS

Während des Gebrauchs des Roboters kann es notwendig sein, diesen in Sicherheitsbedingungen anzuhalten, um die Gefahr zu vermeiden, dass die Klinge unvorhergesehen startet.
Die Taste **"Off/Stop" (A)** drücken, um den Roboter zu stoppen.



Wichtig

Der Stopp des Roboters in Sicherheitsbedingungen ist notwendig, um die Wartungs- und Reparaturarbeiten (zum Beispiel: Batteriewechsel und/oder -Laden, Klingenwechsel, Reinigungsarbeiten, usw.) durchzuführen.

AUTOMATISCHER STOPP DES ROBOTERS

Der Roboter stoppt automatisch, wenn die aufgelisteten Situationen eintreten.

– Leere Batterien
Der Roboter kehrt in die Aufladestation automatisch zurück.

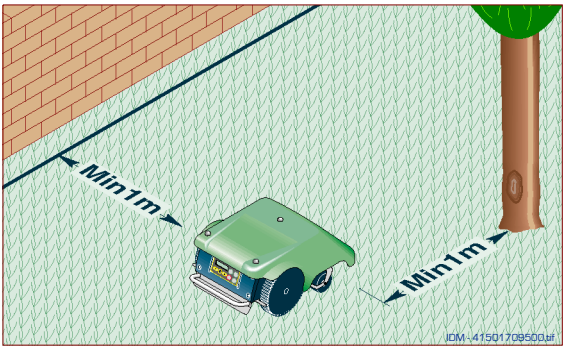
– Regen
Im Fall von Regen kehrt der Roboter in die Aufladestation zurück und funktioniert gemäß den programmierten Modalitäten (siehe "Programmierungsmodalität").

– Rasen gemäht
Der Sensor erfasst den gemähten Rasen, der Roboter kehrt in die Aufladestation automatisch zurück und funktioniert gemäß den programmierten Modalitäten (siehe "Programmierungsmodalität").

– Ende der Arbeitszeit
Am Ende der Arbeitszeit kehrt der Roboter in die Aufladestation automatisch zurück und funktioniert gemäß den programmierten Modalitäten (siehe "Programmierungsmodalität").

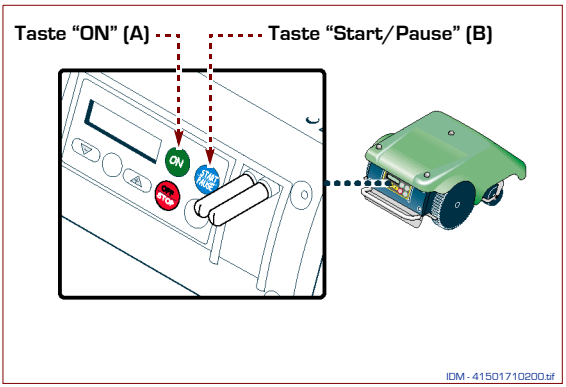
MANUELLES STARTEN UND STOPPEN DES ROBOTEN (AUF GESCHLOSSENEN FLÄCHEN)

Das manuelle Starten des Roboters muss zum Mähen von nicht vollständig bearbeiteten Flächen bei der Programmierung der automatisch zu mähenden Flächen ausgeführt werden.
Den Roboter im Arbeitsbereich mindestens 1 m vom Begrenzungsdraht und von allen anderen Hindernissen entfernt anordnen.



1-Die Taste **ON (A)** drücken

2-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts ").



3-Auf dem Display erscheint die Funktion "PAUSE".

4-Die Tasten **"-", "+"** nach einander drücken. Auf dem Display erscheint "AUSSER - 60 Min" (Defaultwert).

5-Eine der Tasten **"+", "-"** zur Einstellung der Minuten drücken.

6-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen.

Wichtig

Der eingegebene Wert bleibt nicht gespeichert.

7-Die Taste **"Start/Pause" (B)** drükken, um den Roboter zu starten.
Am Ende der eingestellten Zeit stoppt der Roboter unter Sicherheitsbedingungen in der Nähe des Begrenzungsdrahts.

8-Den Roboter in die Aufladestation einführen.

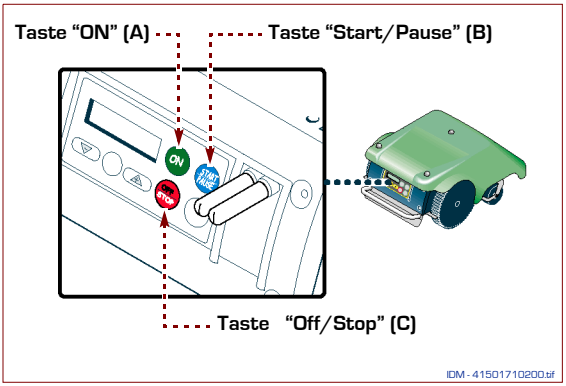
Wichtig

Wenn die Diebstahlsicherungsalarmanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

C1415017700.fm

START DES ROBOTERS OHNE BEGRENZUNGSDRAHT

Diese Modalität kann mit der Fernbedienung durchgeführt werden, um komplett durch Zäune eingegrenzte Bereiche zu mähen oder zum Beispiel kleine Flächen zu mähen, die nicht begrenzt werden konnten, oder auch um den Betrieb des Roboters zu veranschaulichen.



Wichtig

Wenn der Roboter ohne Begrenzungsdraht benutzt wird, sollten Sie aufpassen, dass er nicht gegen Hindernisse, Kanten oder stumpfe Gegenstände stößt und dadurch beschädigt wird oder bricht.

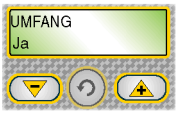
1-Die Taste **ON (A)** drücken

2-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts").

Auf dem Display erscheint die Meldung:

3-Die Taste **"Enter"** drücken, bis "Umfang" angezeigt wird (siehe "Programmierungsmodalität").

Auf dem Display erscheint die Meldung:



4-Eine der Tasten **"+", "-"** drücken, um "NEIN" einzustellen.

5-Die Taste **"Enter"** drücken, um die Auswahl zu bestätigen.

6-Die Taste **"Start/Pause" (B)** zweimal hintereinander drücken, um den Roboter zu starten

7-Den Roboter mit der Fernbedienung bewegen (siehe "Beschreibung der Fernbedienung").

Wichtig

Sie sollten den Roboter mit der Fernbedienung bedienen, um den Rasen in einem engen, gut sichtbaren Raum zu mähen. Achten Sie dabei darauf, dass der Roboter möglichst nicht gegen Hindernisse stößt.

8-Nach dem Mähen die Taste **"Off/Stop" (C)** drücken, um den Roboter unter Sicherheitsbedingungen zu stoppen (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").

Wichtig

Wenn die Diebstahlsicherungsalarmanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

9-Den Roboter in die Aufladestation einführen.

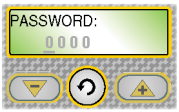
D

C141501700.fm

EINGABE DES PASSWORTS

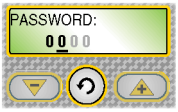
Der Roboter kann durch ein 4-Ziffer-Passwort geschützt werden, das der Benutzer aktivieren, deaktivieren und personalisieren kann (siehe "Programmierungsmodalität").

1-Auf dem Display erscheint die Meldung:



2-Eine der Tasten **"+", "-"** drücken um die erste Ziffer einzustellen.

3-Die Taste **"Enter"** drücken, um zu bestätigen. Der Cursor verschiebt sich auf die nächste Position



4-Den Vorgang wiederholen, um alle Nummern des Passworts einzustellen.

Der Roboter ist nun betriebsbereit.

DISPLAY-ANZEIGE IN DER ARBEITSPHASE

Während der Rasenmäher arbeitet, zeigt das Display die folgenden Daten an:

- Geschwindigkeit des Motors des linken Rads
- Geschwindigkeit des Motors der Schneideklinge
- Geschwindigkeit des Motors des rechten Rads
- Batteriespannung

Während der Rasenmäher aufgeladen wird, zeigt das Display "AUFLADUNG" an.

Wenn der Rasenmäher die Arbeitszeit überschritten hat, zeigt das Display den Tag und die Zeit des Arbeitsanfangs an.

LÄNGERER BETRIEBSSTILLSTAND UND ERNEUTE INBETRIEBNAHME

Wird der Roboter über einen längeren Zeitraum nicht genutzt, sollten bei erneutem Einsatz verschiedene Arbeiten durchgeführt werden, um seinen perfekten Betrieb zu gewährleisten.

1-Den Roboter und die Aufladestation sorgfältig reinigen (siehe "Reinigung des Roboters").

2-Bleibatterien mindestens einmal im Monat und Lithiumbatterien alle 5 Monate aufladen (siehe "Aufladung der Batterien nach langer Untätigkeit").

Wichtig

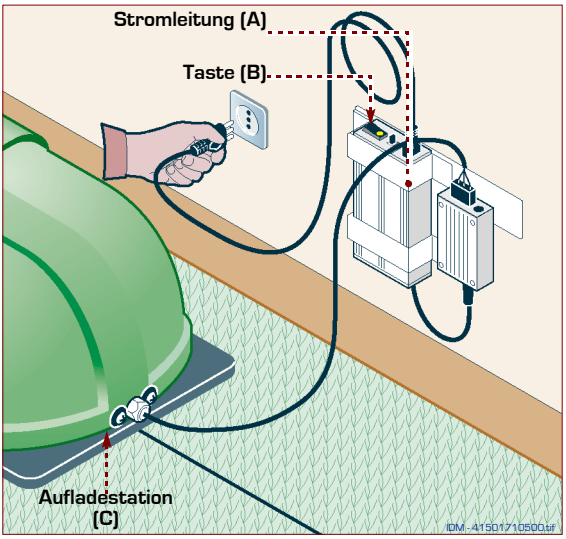
Wenn die Diebstahlsicherungsalarmanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

3-Den Roboter an einen geschützten und trockenen Platz abstellen, der eine angemessene Raumtemperatur von 10-30 °C und nicht leicht von Fremden (Kindern, Tieren, usw.) erreicht werden kann.

C141501700.fm

4-Die Anschlussdose des Speisegeräts **(A)** abtrennen.

5-Die Aufladestation **(C)** decken, um zu vermeiden, dass Material (Blätter, Papier, usw.) in die Station eindringt und um die Kontaktplatten zu schützen.



Erneute Inbetriebnahme

Vor der erneuten Inbetriebnahme des Roboters, nachdem dieser lange nicht benutzt wurde, auf die angegebene Weise vorgehen.

1-Den Stecker des Speisegeräts **(A)** in die Anschlussdose stekken.

2-Die Hauptstromversorgung wieder aktivieren.

3-Die Taste**(B)** des Speisegeräts auf ON drücken.

Wichtig

Wenn die Diebstahlsicherungsalarmanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

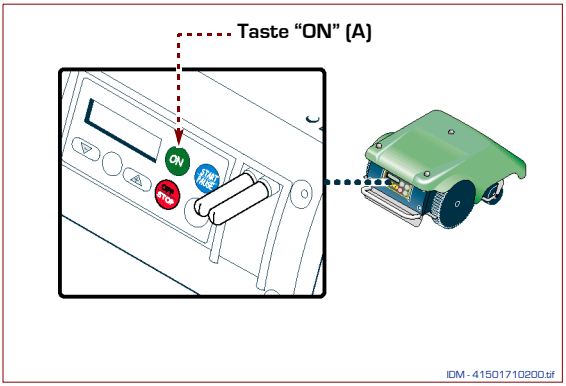
4-Den Roboter in die Aufladestation einführen.

5-Die Taste **ON (A)** drücken

6-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts").

7-Nach einigen Sekunden erscheint die Meldung "LADUNG" auf dem Display.

8-Der Roboter ist nun betriebsbereit (siehe "Programmierungsmodalität").



D

C141501700.fm

AUFLADUNG DER BATTERIEN NACH LANGER UNTÄTIGKEIT

Bleibatterien mindestens einmal im Monat und Lithiumbatterien alle 5 Monate aufladen.

1-Versorgen Sie die Ladestation mit Strom und vergewissern Sie sich, dass die Platten sauber sind.

Wichtig

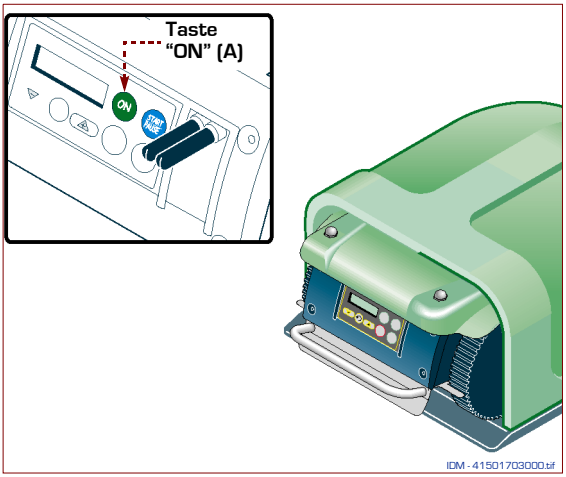
Wenn die Diebstahlsicherungsalarmanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

2-Den Roboter in die Aufladestation einführen.

3-Die Taste **"ON" (A)** drücken

4-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts").

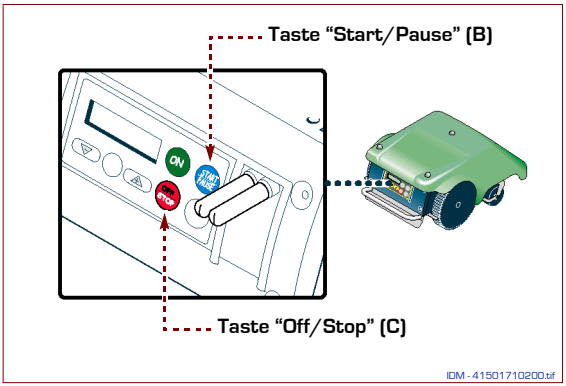
5-Nach einigen Sekunden erscheint die Meldung "LADUNG" auf dem Display.



6-Die Taste **"Start/Pausa" (B)** drücken.
Die Batterien beginnen den Aufladezyklus.

7-Nach der Aufladung (ungefähr 6 Stunden) die Taste **"Off/Stop" (C)** drücken.

8-Den Roboter an einen geschützten und trockenen Platz abstellen, der eine angemessene Raumtemperatur von 10-30 °C und nicht leicht von Fremden (Kindern, Tieren, usw.) erreicht werden kann.



C14150170O.fm

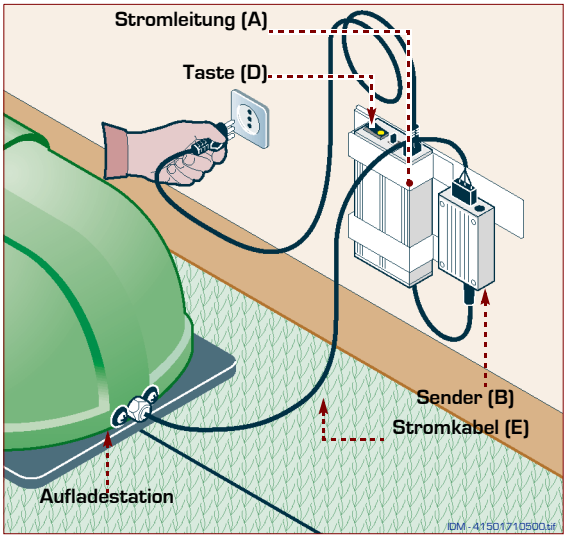
Wiederherstellung der Batterien mit Winteraufladesatz (auf Wunsch lieferbar)

Dieser Satz ermöglicht die Aufladung der Batterien im Winter ohne den Gebrauch der Aufladestation.

1-Die Taste**(D)** des Speisegeräts auf OFF drücken.

2-Die Anschlussdose des Speisegeräts **(A)** abtrennen.

3-Das Kabel **(E)** von der Sendeeinheit **(B)** trennen.



D

4-Das Kabel des Satzes **(F)** an die Sendeeinheit **(B)** anschließen.

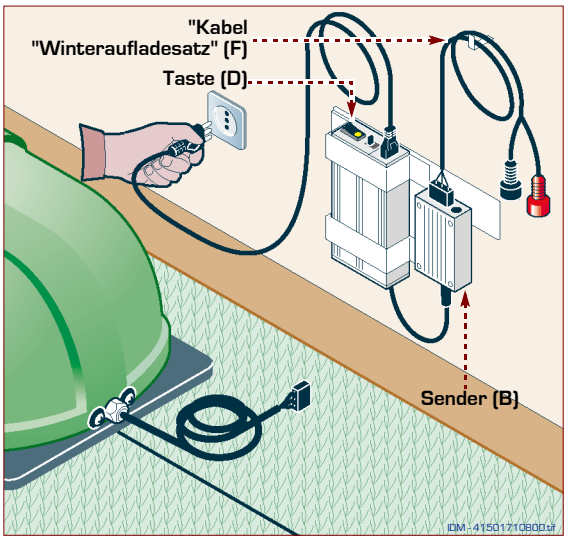
5-Die Anschlussdose des Speisegeräts anschließen.

6-Die Taste**(D)** des Speisegeräts auf ON drücken.

Wichtig

Wenn die Diebstahlsicherungsalarmanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

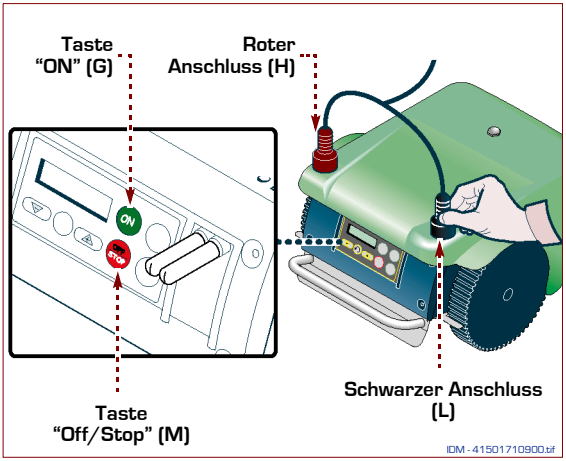
7-Den Roboter in der Nähe der Speisegerät-Sende-Einheit positionieren.



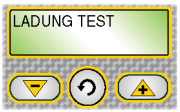
C141501700.fm

8-Die Taste **ON (G)** drücken

9-Das Passwort eingeben (auf Anfrage) (siehe "Eingabe des Passworts").



10-auf dem Display erscheint die Meldung:



11-Nach einigen Sekunden erscheint die Meldung auf dem Display.

12-Den Verbinder **(H)** (Farbe Rot, Polarität +) anschließen.

13-Den Verbinder**(L)** (Farbe Schwarz, Polarität -) anschließen.

Vorsicht

Durch eine falsche Verbindung der Pole können die Batterien und die Elektrokreise irreversibel beschädigt werden.

Wichtig

Der Anschluss der Verbinder muss innerhalb von 30 Sekunden nach der Aktivierung der Taste "ON" ausgeführt werden. Nach diesem Intervall schaltet sich der Roboter automatisch aus. Die Taste "ON" wieder drücken, um die Arbeit zu beenden.

14-auf dem Display erscheint die Meldung:
Die Batterien beginnen den Aufladezyklus.

15-Nach der Aufladung (ungefähr 6 Stunden) die Taste **"Off/Stop" (M)** drücken.

16-Den Verbinder **(H)** (Farbe Rot, Polarität +) abtrennen.

17-Den Verbinder**(L)** (Farbe Schwarz, Polarität -) abtrennen.

18-Den Roboter an einen geschützten und trockenen Platz abstellen, der eine angemessene Raumtemperatur von 10-30 °C und nicht leicht von Fremden (Kindern, Tieren, usw.) erreicht werden kann.

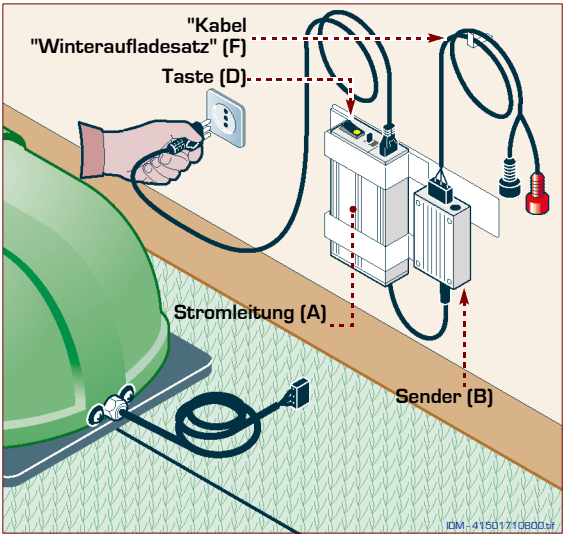
C14150170O.fm

Nach dem Winter den Satz ausschalten und die Aufladestation wieder aktivieren.

1-Die Taste**(D)** des Speisegeräts auf OFF drücken.

2-Die Anschlussdose des Speisegeräts **(A)** abtrennen.

3-Das Kabel **(F)** von der Sendeeinheit **(B)** trennen.

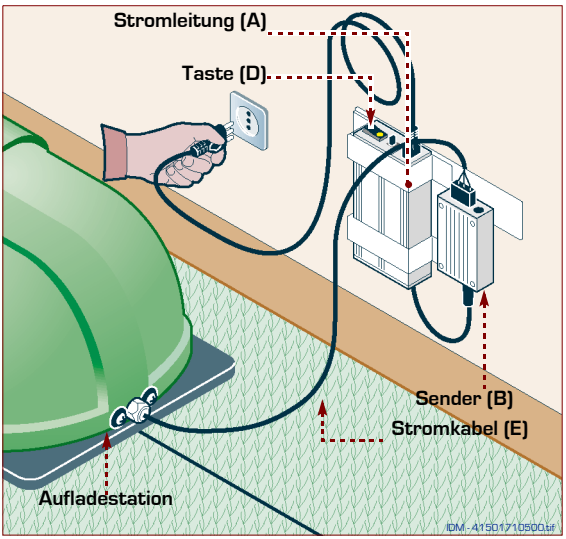


4-Das Kabel des Satzes **(E)** an die Sendeeinheit **(B)** anschließen (siehe "Installation der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit").

5-Die Anschlussdose des Speisegeräts **(A)** anschließen.

6-Die Taste**(D)** des Speisegeräts auf ON drücken.

7-Den Roboter in die Aufladestation einführen.



D

C141501700.fm

RATSCHLÄGE FÜR DEN GEBRAUCH

Nachfolgend werden einige Hinweise angegeben, an die Sie sich beim Gebrauch des Roboters halten müssen.

- Auch nachdem Sie sich entsprechend informiert haben, führen Sie bitte beim ersten Gebrauch einige Probefahrten durch, um die Bedienungselemente und die Hauptfunktionen des Roboters genau zu verstehen.
- Den Anzug der Befestigungsschrauben der Hauptorgane überprüfen.
- Den Rasen häufig mähen, damit er nicht zu lang wird.
- Den Roboter nicht verwenden, um einen Rasen zu mähen, der über 10 cm lang ist.
- Wenn der Rasen mit einer automatischen Bewässerungsanlage ausgestattet ist, muss der Roboter so programmiert werden, dass er in die Aufladestation mindestens 1 Stunde vor dem Starten der Bewässerung zurückkehrt.
- Sicherstellen, dass die Neigung der Bodenfläche nicht die zugelassenen Höchstwerte überschreitet, so dass der Roboter keine Gefahr darstellen kann.
- Es empfiehlt sich, den Rasenmäher so zu programmieren, dass er nicht länger als notwendig arbeitet; berücksichtigen Sie dabei den verschiedenen Rasenwuchs in den verschiedenen Jahreszeiten und setzen Sie den Rasenmäher übertriebener Abnutzung und Verminderung der Batteriedauer nicht aus.

PROGRAMMIERTE WARTUNG

D

WICHTIGE HINWEISE ZUR WARTUNG

Wichtig

Während der Wartungsarbeiten müssen die vom Hersteller angegebenen individuellen Schutzvorrichtungen verwenden werden, vor allem dann, wenn auf der Klinge gearbeitet wird.

Vor der Durchführung der Wartungsarbeiten sicherstellen, dass der Roboter in Sicherheitsbedingungen steht (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").

TABELLE DER ABSTÄNDE DER PROGRAMMIERTEN WARTUNG

Häufigkeit	*Bauteil*	*Eingriff*	*Bezug*
Wöchentlich	Klinge	Die Klingen reinigen und die Funktionstüchtigkeit kontrollieren	Siehe "Reinigung des Roboters"
		Ist die Klinge aufgrund eines Stoßes verbogen oder ist sie sehr abgenutzt, muss sie ausgewechselt werden.	Siehe "Austauschen der Klinge"
	Knäufe der Batterieladung	Reinigen und eventuelle Oxidationen entfernen	Siehe "Reinigung des Roboters"
	Kontaktplatten	Reinigen und eventuelle Oxidationen entfernen	Siehe "Reinigung des Roboters"
Monatlich	Roboter	Die Reinigung durchführen	Siehe "Reinigung des Roboters"

C14150700.fm

1-Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").

Wichtig

Wenn die Diebstahlsicherungsalarmanlage aktiviert ist, muss sie vor Anheben des Roboters deaktiviert werden (siehe "Programmierungsmodalität").

2-Alle Außenflächen des Roboters mit einem in warmes Wasser und neutrale Seife getränkten Schwamm reinigen und dann gründlich abwaschen.

3-Keine Lösungsmittel oder Benzin verwenden, um nicht die lackierten Oberflächen und die Plastikkomponenten zu beschädigen.

4-Nicht die internen Teile des Roboters waschen und keinen Hochdruckwasserstrahl verwenden, um die Elektro- und Elektronikkomponenten nicht zu beschädigen.

Vorsicht

Um die Elektro- und Elektronikkomponenten nicht irreversibel zu beschädigen, den Roboter weder teilweise noch komplett ins Wasser tauchen, da er nicht dicht ist.

5-Den unteren Teil des Roboters (Bereich Schneideklinge und Räder) kontrollieren und die Verkrustungen und/oder die Ablagerungen entfernen, die den korrekten Betrieb des Roboters behindern könnten.

6-Um die Verkrustungen und/oder andere Ablagerungen von der Klinge zu entfernen, eine geeignete Bürste verwenden.

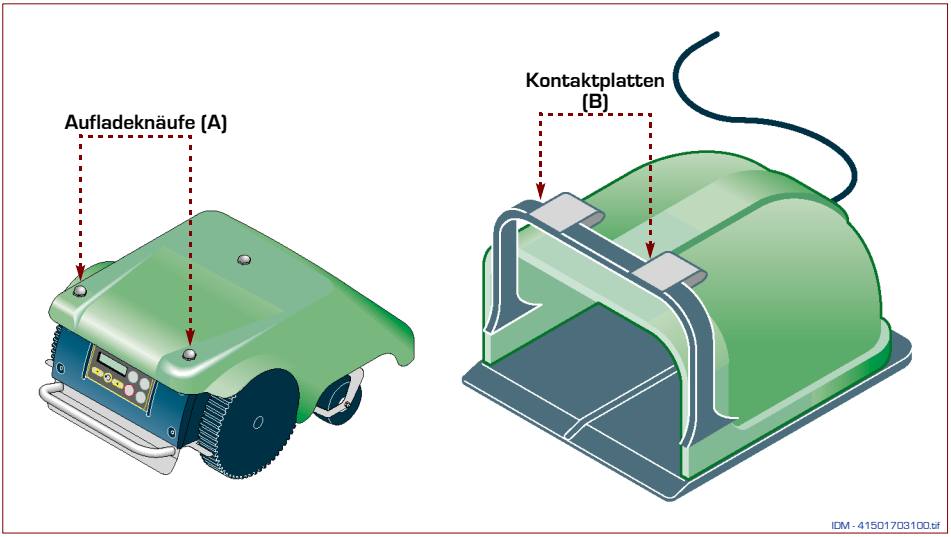
Vorsicht

Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden.

7-Die Knäufe der Batterieladung **(A)**, die Kontaktplatten **(B)** reinigen und eventuelle Oxidationen oder Ablagerungen aufgrund der Elektrokontakte mit einem trockenen Lappen entfernen und, wenn nötig, mit einem feinen Schleifpapier entfernen.

8-Die angesammelten Reste in der Aufladestation reinigen.

D



C141501700.fm

STÖRUNGSSUCHE

Die nachstehend aufgeführten Informationen haben den Zweck, zur Auffindung und Behebung eventueller Störungen und Fehlfunktionen beizutragen, die beim Gebrauch der Maschine unter Umständen auftreten können.

Einige Störungen können vom Benutzer gelöst werden; andere Störungen brauchen technische Kompetenzen oder spezielle Fähigkeiten und müssen ausschließlich von Fachpersonal mit erkannter und in diesem Bereich erworbener Erfahrung ausgeführt werden.

	Störungen	*Ursachen*	*Abhilfen*
	Der Diebstahlsicherungsalarm bleibt aktiviert	Alarm aktiviert	Den Alarm deaktivieren (siehe "Programmierungsmodalität")
	Der Diebstahlsicherungsalarm funktioniert nicht	Alarm deaktiviert	Den Alarm aktivieren (siehe "Programmierungsmodalität")
		"Pufferbatterie" erschöpft	Die Batterie aufladen. Zur Aufladung der "Pufferbatterie" muss der Roboter in der Station während der Aufladung der Batterien in Betrieb genommen werden oder während der Standardarbeit in Betrieb gelassen werden. Die erste Aufladung der "Pufferbatterie" muss mindestens 6 Stunden dauern. **Wichtig** **Sollte das Problem nicht gelöst werden, sich an den Kundendienst wenden.**

D

C14150I700.fm

	Störungen	Ursachen	Abhilfen
	Der Roboter ist sehr laut	Die Schneideklinge ist beschädigt	Die Klinge durch eine neue ersetzen (siehe "Austauschen der Klinge")
		Schneideklinge durch Ablagerungen blockiert (Bänder, Seile, Plastikstücke, usw.).	Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters") **Vorsicht** **Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden.** Die Klinge davon befreien.
		Der Start des Motors ist mit zu dichten (weniger als m Abstand) oder mit vorhandenen, aber nicht vorhergesehenen Hindernissen (heruntergefallene Zweige, vergessene Gegenstände, usw.) erfolgt.	Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters")
			Die Hindernisse entfernen und den Roboter erneut starten (siehe "Manuelles Starten und Stoppen des Roboten (auf geschlossenen Flächen)")
		Störung Elektromotor	Den Motor vom autorisierten Kundendienst in Ihrer Nähe reparieren oder auswechseln lassen.
		Gras zu hoch	Die Schnitthöhe vermehren (siehe "Einstellung der Schnitthöhe")
			Den Vorschnitt der Fläche mit einem normalen Rasenmäher ausführen.
	Der Roboter wird in der Aufladestation nicht ordnungsgemäß positioniert.	Unrichtige Position des Begrenzungsdrahts oder des Speisekabels der Aufladestation.	Den Anschluss der Aufladestation prüfen (siehe "Installation der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit")
		Nachlassen des Bodens in der Nähe der Aufladestation	Die Aufladestation auf einer flachen und stabilen Fläche positionieren (siehe "Planung der Installation der Anlage")
	Der Roboter funktioniert unregelmäßig um die Beete.	Der Begrenzungsdraht wurde nicht ordnungsgemäß verlegt.	Den Begrenzungsdraht korrekt (gegen den Uhrzeigersinn) anordnen (siehe "Installation des Begrenzungsdrahts")
	Der Roboter arbeitet um unrichtigen Zeiten	Unsachgemäß eingestellte Uhr	Die Uhr des Roboters wieder einstellen (siehe "Programmierungsmodalität")
		Unsachgemäß eingestellte Arbeitszeit	Stellen Sie die Arbeitszeit wieder ein (siehe "Programmierungsmodalität")

D

C14150700.fm

	Störungen	*Ursachen*	*Abhilfen*
	Der Roboter führt die schnelle Rückkehr nicht aus	Unsachgemäß eingestellte schnelle Rückkehr	Kontrollieren Sie die richtige Einstellung der schnellen Rückkehr (siehe "Voreinstellung auf schnelle Rückkehr des Roboters in die Aufladestation")
	Der Arbeitsbereich wird nicht komplett gemäht	Ungenügende Arbeitsstunden	Verlängern Sie die Arbeitszeit (siehe "Programmierungsmodalität")
		Schneideklinge mit Verkrustungen und/oder Ablagerungen	Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters") **Vorsicht** **Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden.** Die Schneideklinge reinigen
		Messer abgenutzt	Die Klinge durch eine Original-Ersatzklinge ersetzen (siehe "Austauschen der Klinge")
		Zu großes Arbeitsgebiet für die effektive Kapazität des Roboters.	Das Arbeitsgebiet der Kapazität anpassen (siehe "Technische Daten")
		Der Lebenszyklus der Batterien geht zu Ende.	Die Batterie durch Original-Ersatzbatterien ersetzen (siehe "Batteriewechsel")
		Die Batterieladung erfolgt nicht komplett	Eventuelle Oxidationen von den Kontaktstellen der Batterien reinigen und entfernen (siehe "Reinigung des Roboters"). Die Batterien mindestens 12 Stunden aufladen.
	Nicht vollständig gemähte Zweitfläche	Unrichtige Programmierung	Die Sekundärfläche ordnungsgemäß programmieren (siehe "Programmierungsmodalität")
	Auf dem Display erscheint "Kein Signal"	Der Begrenzungsdraht ist nicht korrekt angeschlossen (Riss des Drahts, Stromverbindung fehlt, usw.).	Die Betriebsfähigkeit der Stromversorgung, den ordnungsgemäßen Anschluss der Speisegerät-Sende-Einheit und der Aufladestation kontrollieren (siehe "Installation der Aufladestation und der Speisegerät-Sende-Einheit")

D

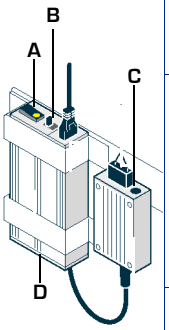
C14150700.fm

	Störungen	Ursachen	Abhilfen
	Auf dem Display erscheint "Außer Umfang"	Das Gelände ist übermäßig abschüssig	Das Gebiet mit einer zu großen Neigung abgrenzen (siehe "Planung der Installation der Anlage"). Den Satz für die Bearbeitung mit Neigungen höher als 27° installieren (siehe "Technische Daten")
		Der Begrenzungsdraht wurde nicht ordnungsgemäß verlegt	Überprüfen, dass der Draht korrekt installiert ist (zu tiefe Vertiefung, Abstand zu Metallgegenständen, Abstand zwischen dem zwei Objekte begrenzenden Draht unter 70 cm, usw.) (siehe "Planung der Installation der Anlage")
		Begrenzungsdraht der internen Bereiche (Beete, Büsche, usw.) im Uhrzeigersinn verlegt	Den Begrenzungsdraht korrekt (gegen den Uhrzeigersinn) anordnen (siehe "Installation des Begrenzungsdrahts")
		Speisegerät heißgelaufen	Geeignete Lösungsmaßnahmen treffen, um die Temperatur des Speisegeräts zu senken (die Installationszone lüften oder ändern, usw.) (siehe "Planung der Installation der Anlage")
		Der Antrieb der Räder ist nicht korrekt	Die Räder kontrollieren und, wenn nötig, ordnungsgemäß befestigen.
	Auf dem Display erscheint "Blackout"	Unterbrechung der Stromzufuhr zum Sender	Den Roboter erneut starten
		Speisegerät heißgelaufen	Geeignete Lösungsmaßnahmen treffen, um die Temperatur des Speisegeräts zu senken (die Installationszone lüften oder ändern, usw.) (siehe "Planung der Installation der Anlage")
		Vorhandensein anderer angrenzenden Installationen	Kontaktieren Sie bitten den autorisierten Kundendienst des Herstellers
	Auf dem Display erscheint "Fehler des Radmotors "	Ungleichmäßiger Boden oder Hindernisse, die die Bewegung verhindern.	Überprüfen, dass der zu mähende Rasen gleichmäßig und ohne Löcher, Steine oder andere Hindernisse ist. Andernfalls diese beseitigen (siehe "Vorbereitung und Eingrenzung der Arbeitsflächen (Hauptfläche und Sekundärflächen)")
		Störung eines oder beider Motoren, die den Antrieb der Räder durchführen.	Den Motor vom autorisierten Kundendienst in Ihrer Nähe reparieren oder auswechseln lassen.

	Störungen	Ursachen	Abhilfen
	Auf dem Display erscheint "Bump Error"	Die Stoßsensoren sind blockiert geblieben	Die Haube abbauen und die Funktionstüchtigkeit der Sensoren überprüfen
	Auf dem Display erscheint "Sync Error"	Der Empfänger des Roboters erkennt nicht das Signal	Das Gerät ausschalten und wieder einschalten. Sollte das Problem nicht gelöst werden, sich an den Kundendienst wenden
	Auf dem Display erscheint "Hoher Rasen"	Die Schneideklinge ist beschädigt	Die Klinge durch eine neue ersetzen (siehe "Austauschen der Klinge")
		Schneideklinge durch Ablagerungen blockiert (Bänder, Seile, Plastikstücke, usw.)	Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters"). **Vorsicht** **Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden.** Die Klinge davon befreien.
		Der Start des Motors ist mit zu dichten (weniger als m Abstand) oder mit vorhandenen, aber nicht vorhergesehenen Hindernissen (heruntergefallene Zweige, vergessene Gegenstände, usw.) erfolgt.	Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters")
			Die Hindernisse entfernen und den Roboter erneut starten (siehe "Manuelles Starten und Stoppen des Roboten (auf geschlossenen Flächen)")
		Störung Elektromotor	Den Motor vom autorisierten Kundendienst in Ihrer Nähe reparieren oder auswechseln lassen.
		Gras zu hoch	Die Schnitthöhe vermehren (siehe "Einstellung der Schnitthöhe"). Den Vorschnitt der Fläche mit einem normalen Rasenmäher ausführen.
	Die Fernbedienung funktioniert nicht	Unrichtige Programmierung	Die Fernbedienung ordnungsgemäß programmieren (siehe "Programmierungsmodalität")
		Die LED-Anzeige der Fernbedienung leuchtet nicht auf.	Die Batterie herausnehmen und ersetzen (siehe "Auswechselung der Batterien der Fernbedienung")

D

C141501700.fm

	Störungen	Ursachen	Abhilfen
	Nach der Installation des Roboters erscheinen Störungen für Elektrohaushaltsgeräte (Radio, Fernsehapparat, elektrisches Gittertor, usw.)	Interferenz mit anderen elektrischen Vorrichtungen	Kontaktieren Sie bitten den autorisierten Kundendienst des Herstellers
	Das Led **(D)** des Speisegeräts leuchtet nicht.	Die Stromspannung fehlt.	Überprüfen, dass die Position des Kursors **(B)** mit der Stromspannung übereinstimmt und die Taste **(A)** auf "ON" steht.
			Den korrekten Anschluss an die Anschlussdose des Speisegeräts überprüfen.
		Sicherung unterbrochen	Die Sicherung vom autorisierten Kundendienst in Ihrer Nähe auswechseln lassen.
	Das Led **(C)** (Farbe Grün) des Senders leuchtet	Begrenzungsdraht unterbrochen	Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters"). Die Taste**(A)** des Speisegeräts auf OFF drücken. Die Verbindung des Begrenzungsdrahtes herstellen.
	Das Led **(C)** (Farbe Orange) des Senders leuchtet wiederholt auf und blinkt nacheinander (weniger als 4 Mal).	Begrenzungsdraht zu lang	Das Erweiterungskit des Signals installieren.
		Begrenzungsdraht abgenutzt oder oxidiert.	Eventuelle Verbindungen kontrollieren. Falls notwendig, den Draht auswechseln.
	Das Led **(C)** (Farbe Rot) des Senders leuchtet.	Anschlüsse nicht korrekt durchgeführt.	Vom autorisierten Kundendienst in Ihrer Nähe kontrollieren lassen.

D

AUSWECHSELN DER KOMPONENTEN

VORSCHRIFTEN FÜR DAS AUSWECHSELN VON TEILEN

C14150170O.fm

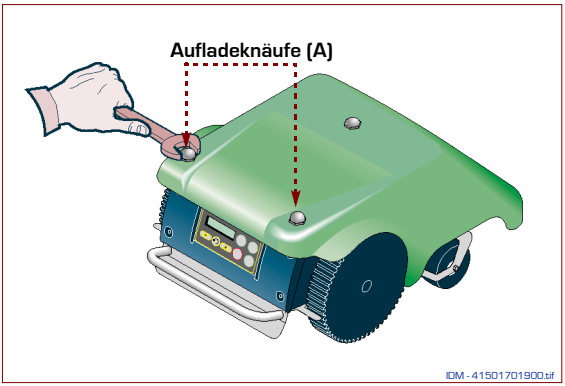
Wichtig

Führen Sie die anfallenden Auswechselungen und Reparaturen gemäß den Herstellerangaben durch oder wenden Sie sich an das Servicecenter, wenn die entsprechenden Eingriffe im Handbuch nicht angeführt sind.

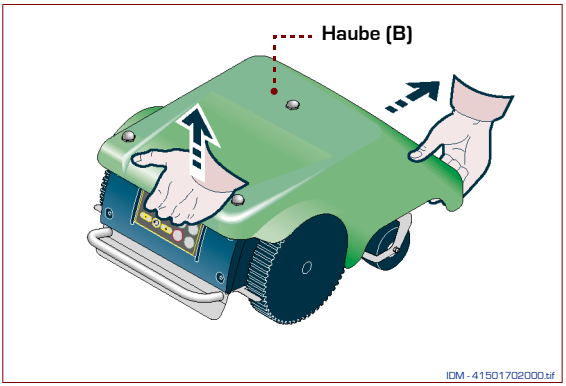
BATTERIEWECHSEL

1-Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").

2-Die Knäufe **(A)** abschrauben.



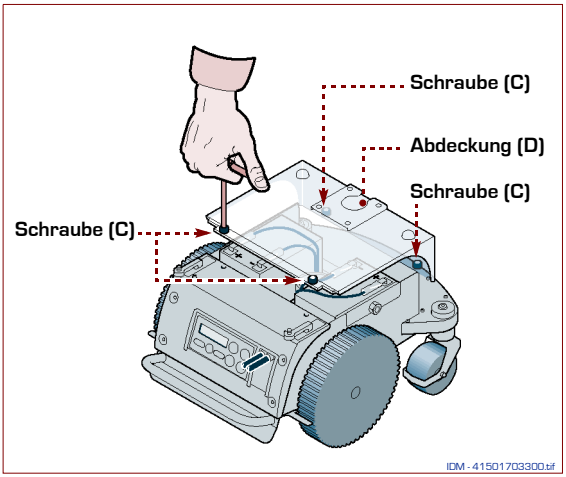
3-Die Haube **(B)** ausbauen.



4-Die Schrauben **(C)** ausdrehen und das Gehäuse **(D)** ausbauen.

Wichtig

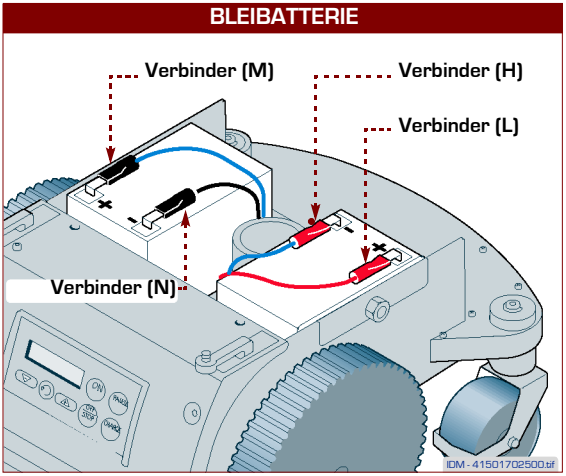
Die Auswechselung der Batterien muss entsprechend dem installierten Typ ausgeführt werden (Lithium- oder Bleibatterie).



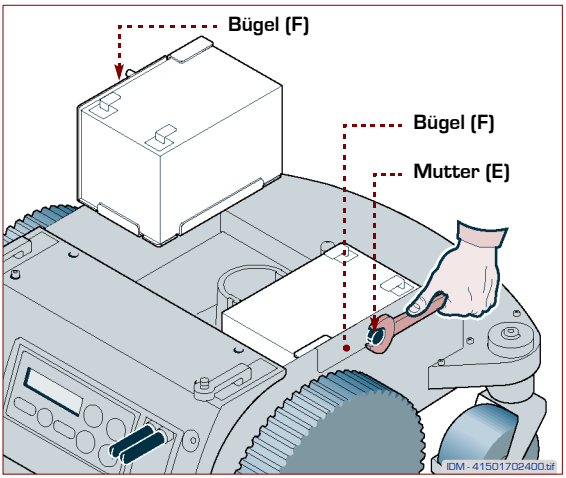
C1416101700.fm

Bleibatterie

1-Die Kabel **(L-N-M-H)** nacheinander abtrennen.

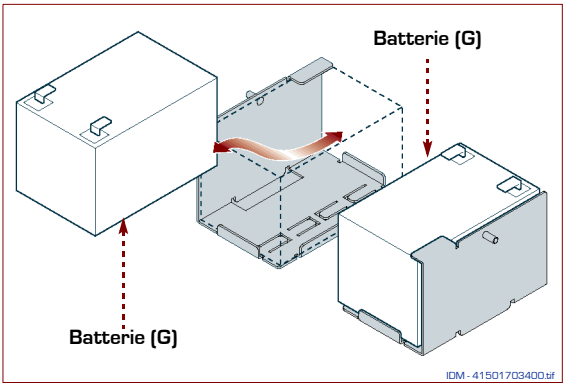


2-Die Muttern **(E)** lockern und die Bügel **(F)** herausziehen.



3-Die Batterie **(G)** herausnehmen und ersetzen.

4-Die gleichen Vorgänge durchführen, um die andere Batterie **(G)** auszuwechseln.



Wichtig

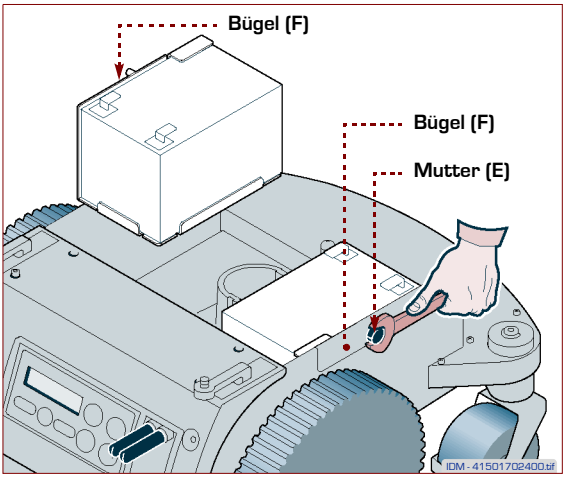
Die gebrauchten Batterien nicht in die Umwelt gelangen lassen. Die Entsorgung muss unter Einhaltung der einschlägigen Gesetze erfolgen.

C141501700.fm

D

5-Die Bügel **(F)** mit den Batterien einbauen.

6-Die Muttern **(E)** anziehen.



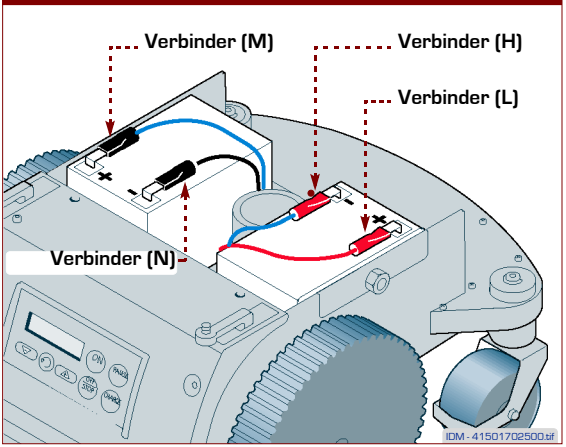
7-Den Verbinder **(H)** anschließen (rot mit hellblauem Kabel)

8-Den Verbinder **(L)** anschließen (rote mit rotem Kabel)

9-Den Verbinder **(M)** anschließen (schwarz mit hellblauem Kabel)

10-Den Verbinder **(N)** anschließen (schwarz mit schwarzem Kabel)

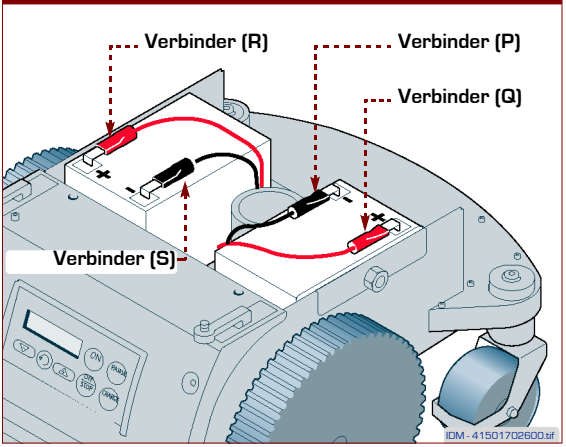
BLEIBATTERIE



Anschluss der Lithiumbatterie

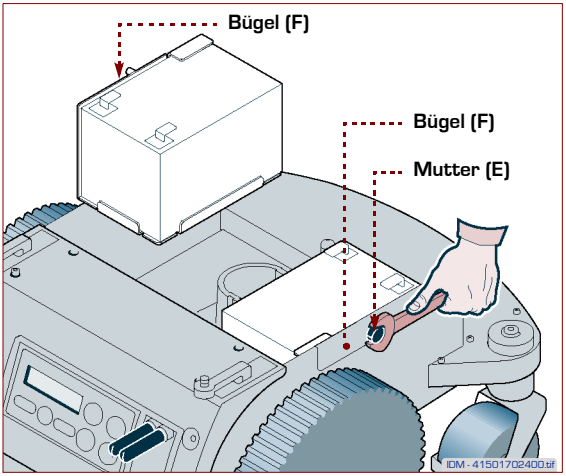
1-Die Kabel **(R-S-Q-P)** nacheinander abtrennen.

LITHIUMBATTERIE



C1415017OO.fm

2-Die Muttern **(E)** lockern und die Bügel **(F)** herausziehen.

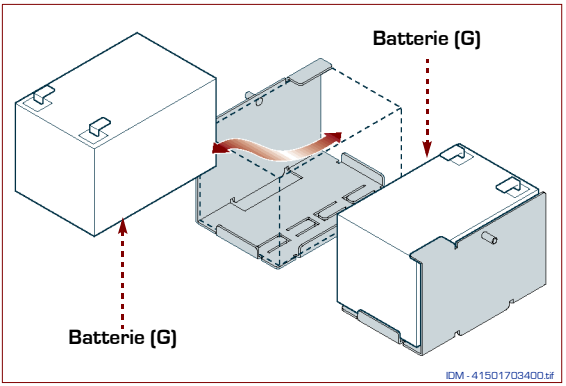


3-Die Batterie **(G)** herausnehmen und ersetzen.

4-Die gleichen Vorgänge durchführen, um die andere Batterie **(G)** (falls vorhanden) auszuwechseln.

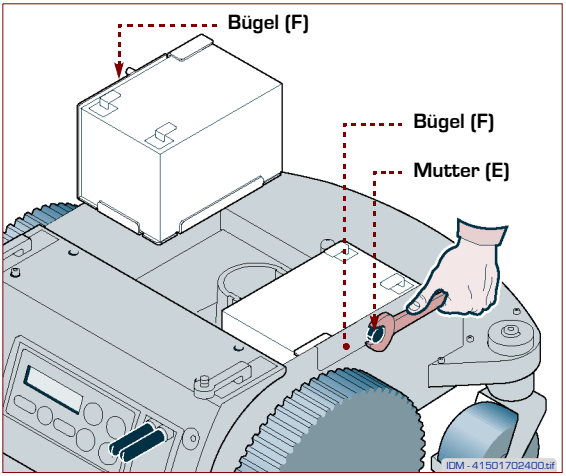
Wichtig

Die gebrauchten Batterien nicht in die Umwelt gelangen lassen. Die Entsorgung muss unter Einhaltung der einschlägigen Gesetze erfolgen.



5-Die Bügel **(F)** mit den Batterien einbauen.

6-Die Muttern **(E)** anziehen.

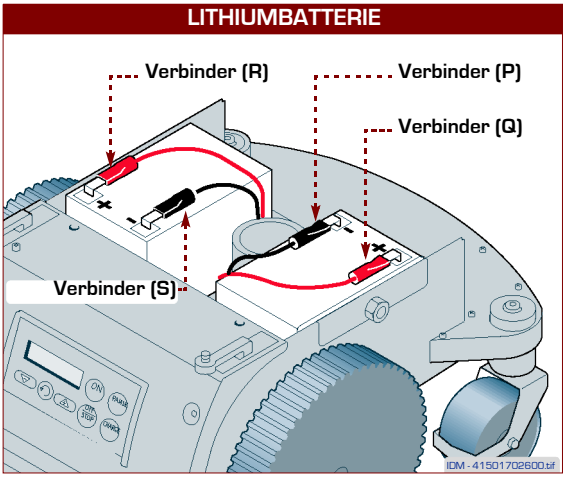


7-Den Verbinder **(P)** anschließen (schwarz mit schwarzem Kabel)

8-Den Verbinder **(Q)** anschließen (rote mit rotem Kabel)

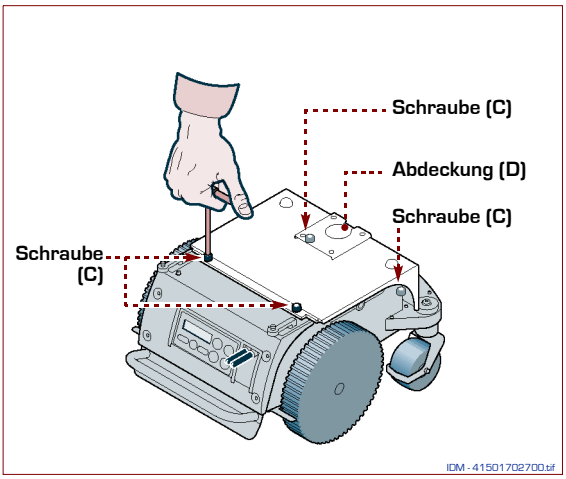
9-Den Verbinder **(R)** anschließen (rote mit rotem Kabel)

10-Den Verbinder **(S)** anschließen (schwarz mit schwarzem Kabel)



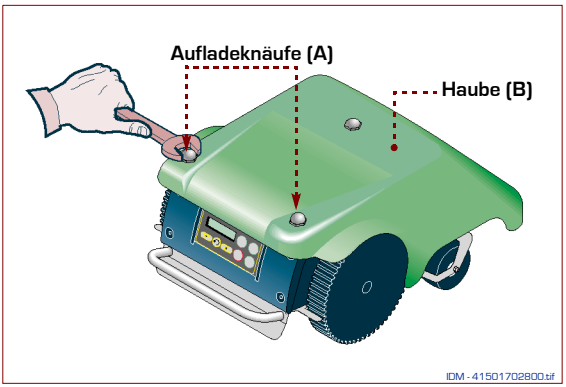
Nach Beendigung der Anschlüsse der Batterien wie folgt vorgehen.

1-Rimontare il carter **(D)** e riavvitare le viti **(C)**.



2-Die Haube **(B)** einbauen.

3-Serrare i pomelli **(A)**.



C1416I01700.fm

4-Den Roboter in die Aufladestation einführen.

5-Die Batterie aufladen.

Vorsicht

Vor der Durchführung des ersten Ladens überprüfen, dass das Speisegerät dem installierten Batterietyp entspricht (Speisegerät für Blei- und Lithiumbatterien) (siehe "Beim ersten Gebrauch die Batterien aufladen").

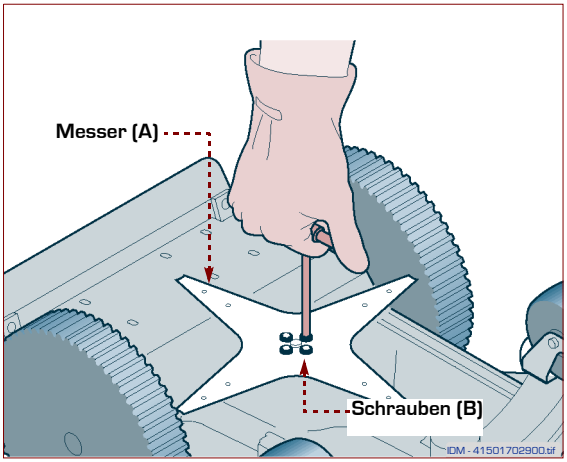
Der Roboter ist nun betriebsbereit (siehe "Gebrauch und Betrieb").

AUSTAUSCHEN DER KLINGE

1-Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").

2-Den Roboter umdrehen und so hinlegen, dass nicht die Abdeckhaube beschädigt wird.

3-Svitare le viti **(B)** per smontare la lama **(A)**.



Wichtig

Schutzhandschuhe verwenden, um Schneidegefahren an den Händen zu vermeiden.

4-inserire una nuova lama e serrare le viti.

5-Die Schnitthöhe einstellen (siehe "Einstellung der Schnitthöhe").

6-Den Roboter in Betriebsposition umdrehen.

D

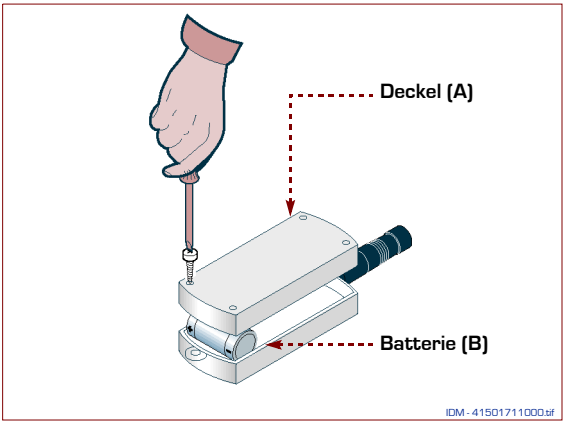
C14150170O.fm

AUSWECHSELUNG DER BATTERIEN DER FERNBEDIENUNG

1-Den Roboter in Sicherheitsbedingungen anhalten (siehe "Stopp in Sicherheitsbedingung des Roboters").

2-Den Deckel **(A)** ausbauen.

3-Die Batterie **(B)** herausziehen und mit einer Batterie mit gleicher Spannung auswechseln



Wichtig

Bei Einbauen der neuen Batterie die Polarität (+ e -) einhalten.

Die internen Kreise der Fernbedienung nicht beschädigen.

4-Den Deckel **(A)** einbauen.
Den Roboter starten und mit der Fernbedienung bewegen, um die Leistungsfähigkeit der Batterie zu kontrollieren.

D

ZERLEGUNG DES ROBOTERS

Gefahr - Achtung

Schadstoffe nicht in die Umwelt gelangen lassen; die Entsorgung muss unter Einhaltung der einschlägigen Gesetze erfolgen.

C1415601700.fm